RCS-9000 变电站综合自动化系统 RCS-9000 变压器保护测控装置

技术使用说明书 (3.1 版)

南瑞继保电气有限公司 2001年8月

RCS-9000 系列变压器保护测控装置概述	1
RCS-9671/3 变压器差动保护装置	3
RCS-9681 变压器后备保护测控装置	13
RCS-9682 变压器后备保护测控装置	21
RCS-9661/A 变压器非电量保护装置	29
RCS-9679 变压器保护装置	41
RCS 变压器保护调试说明	57

关于 RCS-9000 变电站综合自动化系统的所有技术和使用说明书的版权为南京南瑞继保电气有限公司所有。南京南瑞继保电气有限公司保留对所有资料的修改和解释权。

RCS-9000 变压器保护测控装置概述

RCS9000 系列变压器保护测控装置是适用于 110KV 及以下电压等级的变压器成套保护装置。成套保护由差动保护、后备保护和非电量保护组成。

对于 35KV 或 66KV 变压器,一般可用 RCS-9679 变压器保护装置,本装置中有差动保护,高、低压侧后备保护,非电量保护及三相操作回路等功能,如要对变压器进行测控则需另加单元测控装置。

对于 110KV 变压器,一般配置为 RCS-9671/3(差动保护)+RCS-9681(高压侧后备保护测控)+RCS-9682(低压侧后备保护测控)+RCS-9661(非电量保护+操作回路+压切回路)+RCS9603(直流量、变压器挡位控制)构成对变压器的全部保护和测控功能。

RCS-9000 系列变压器保护测控装置的主要技术数据

- 1 额定数据
 - 直流电源:
 220V, 110V
 交流电压:
 100/√3 V, 100V
 - ③ 交流电流: 5A, 1A ④ 频 率: 50Hz
- 2 功率消耗:
 - ① 直流回路: ≤25W
 - ② 交流电压回路: < 0.5VA/相
 - ③ 交流电流回路: < 1VA/相 (IN =5A) < 0.5VA/相 (IN =1A)
- 3 精确工作范围:
 - ① 电流: 0.05In~20In ② 电压: 0.4V~100V ③ 频率: 48Hz~50Hz ④ 时间: 0~10s
- 4 定值误差:
 - ① 电流及电压定值误差: <±5% 整定值
 - ② 时间定值误差: <±1% 整定时间+35ms
- 5 输出接点容量:

出口继电器接点最大导通电流为 5A。

6 冲击电压:

各输入输出端子对地,交流回路与直流回路间,交流电流与交流电压间能承受 5KV(峰值)标准雷电冲击波试验。

- 7 抗干扰性能
 - ① 能承受频率为 1MHz 及 200KHz 振荡波(差模, 共模)脉冲干扰试验。
 - ② 能承受 IEC255-22-4 标准规定的 IV 级 (4KV±10%) 快速瞬变干扰试验。
- 8 机械性能

能承受严酷等级为I级的振动响应,冲击响应。

- 9工作环境
 - ① 温度: -25℃~+60℃ 保证正常工作
 - ② 湿度、压力符合 DL478
- 10 遥测量精度等级:

电压电流频率: 0.2级 其他: 0.5级 遥信分辩率: 小于 2ms 信号输入方式: 无源接点

RCS-9671/3 变压器差动保护装置

1基本配置及规格

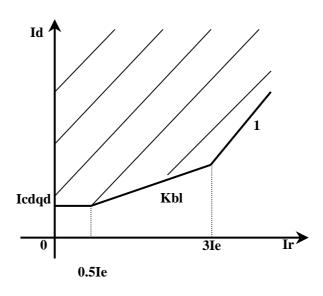
1.1 基本配置

装置为由多微机实现的变压器差动保护,适用于 110KV 及以下电压等级的双圈、三圈变压器,满足四侧差动的要求。

本装置包括差动速断保护,比率差动保护,中、低侧过流保护,CT 断线判别。RCS-9671 装置中的比率差动保护采用二次谐波制动,RCS-9673 装置中的比率差动保护采用偶次谐波判别原理。

1.2 装置的性能特征

- 1.2.1 本装置有独立的 CPU 作为整机起动元件,该起动元件在电子电路上(包括数据采集系统)与保护 CPU 完全独立,动作后开放保护装置出口继电器正电源。
- 1.2.2 装置保护 CPU 担负保护功能, 完成输入量的采样计算,动作逻辑判断直至跳闸。保护 CPU 还设有本身的起动元件,构成独立完整的保护功能。
- 1.2.3 差动速断及比率差动保护性能
 - a) 差动速断保护实质上为反应差动电流的过电流继电器,用以保证在变压器内部发生严重 故障时快速动作跳闸,典型出口动作时间小于 15ms。
 - b) 比率差动保护的动作特性如图,能可靠躲过外部故障时的不平衡电流。



其中: Id 为动作电流, Ir 为制动电流, Icdqd 为差动电流起动值, Kbl 为比率差动制动系数, Ie 为变压器的额定电流, 图中阴影部分为保护动作区。

- 1.2.4 采用软件调整变压器各侧电流的平衡系数方法, 把各侧的额定电流都调整到保护装置的额定工作电流 $I_N(I_N=5A$ 或 $I_A)$ 。
 - 1.2.5 采用可靠的 CT 断线报警闭锁功能,保证装置在 CT 断线及交流回路故障时不误动。
 - 1.2.6 采用变压器接线方式整定的方法, 使软件适用于变压器的任一接线方式。
- 1.2.7 本装置算法的突出特点是在较高采样率的前提下,保证了在故障全过程对所有继电器的并行实时计算,装置有很高的固有可靠性及动作速度。

1.3 技术数据

1.3.1 额定数据

直流电源: 220V, 110V 允许偏差+15%, -20%

交流电流: 5A, 1A 频 率: 50Hz

1.3.2 功耗

南瑞继保电气有限公司

交流电压: 0.5VA/相

交流电流: <1VA / 相(I_N=5A)

<0.5VA/相((IN=1A)

直 流: 正常<15W

跳闸<25W

- 1.3.3 主要技术指标
- 1.3.3.1 差动保护
- ① 整组动作时间

差动速断 <15ms(1.5倍整定值)

二次谐波原理比率差动 <25ms (2 倍整定值,无涌流制动情况下) 偶次谐波原理比率差动 <23ms (2 倍整定值,无涌流制动情况下)

② 起动元件

差流电流起动元件,整定范围为 0.3Ie~1.5Ie,级差 0.01Ie(Ie 为被保护变压器的额定电流)

- ③ 变压器各侧电流的平衡系数调整通过软件实现,对 Y 侧最大平衡系数应小于 2.3,对 \triangle 侧最大平衡系数应小于 4。
 - ④ 差动速断保护整定范围为 3~14Ie。
 - ⑤ CT 断线可通过整定控制字选择闭锁比率差动保护出口或仅发报警信号。
 - ⑥ 电流定值误差<5%
 - ⑦ 比率差动制动系数 0.3~0.75 可调
 - ⑧ 二次谐波制动系数 0.1~0.35 可调
 - 1.3.3.2 后备保护

电流定值: 0.1In~20In

定值误差: <5%

时间定值误差: <1%整定值+20ms

2装置原理

- 2.1 硬件配置及逻辑框图见附图 RCS-9671/3。
- 2.2 模拟量输入

如图 2.1 输入 I₁、I₂、I₃、I₄四侧电流,由(I₁+I₂+I₃+I₄)构成差动电流,作为差动继电器的动作量;由 I₃构成中压侧后备保护的动作量;由 I₄构成低压侧后备保护的动作量。在本装置内,变压器各侧电流存在的相位差由软件自动进行校正。变压器各侧的电流互感器均采用星形接线,各侧电流方向均指向变压器。各侧电流的平衡系数调整通过软件完成,不需外接中间电流互感器。

正常运行程序

2.3 软件说明

1) 保护总体流程(图 2.1.3)

保护正常进行在主程序, 进行通 信及人机对话等工作, 间隔一段时间 (RCS-9671 保护 1.667ms, RCS-9673 保护为 0.833ms)产生一次采样中断。 采样部分通过 AD 采样, 进行数字滤波 及预处理过程,形成保护判别所需的 各量。若保护起动元件动作,则进入 保护继电器动作测量程序。首先测量 比率制动特性的差动继电器是否动 作, 若动作, 则再经涌流判别元件, 以区分是故障还是励磁涌流。比率差 动继电器动作后若未被涌流判别元件 闭锁,则再进入 CT 断线瞬时判别程 序,以区分内部短路故障和 CT 断线。 差动速断继电器的动作测量则相应简 单,它实质上是一个差动电流过流继 电器,不需经过任何涌流闭锁判别和 CT 断线判别环节。随后进行中低压侧 的过流保护判别。

2) 装置总起动元件

起动 CPU 设有装置总起动元 件, 当三相差流的最大值大于差动电 流起动定值时,或者中、低压侧三相 电流的最大值(I3、I4)大于相应的过 流定值时, 起动元件动作并展宽 500ms , 开放出口继电器正电源。

3) 保护起动元件

若三相差动电流最大值大干差动 电流起动定值或中、低压侧电流的最 大值(I3、I4)大于相应的过电流定值, 起动元件动作, 在起动元件动作后也 展宽 500ms, 保护进入故障测量计算 程序。

4) 比率差动元件

装置采用三折线比率差动原理, 其动作方程如下:

$$\begin{split} I_{d} > I_{cdqd} & I_{r} \leq 0.5I_{e} \\ I_{d} - I_{cdqd} > K_{bl} * (I_{r} - 0.5I_{e}) & 0.5I_{e} < I_{r} \leq 3I_{e} \\ I_{d} - I_{cdqd} - K_{bl} * 2.5I_{e} > I_{r} - 3I_{e} & I_{r} > 3I_{e} \end{split}$$

跳闸逻辑 返回主程序 图2.1.3 $0.5I_{e} < I_{r} \le 3I_{e}$

采样中断:

采样

保护启动

差动判别

涌流判别

比率差动动作

CT断线判别

CT断线

DXBS=1

ŢА

⊥Y

闭锁比率

差动保护

过流保护

ŢА

其中:
$$K_{bl}$$
 为比率制动系数 I_{cdqd} 为差动电流起动定值
$$I_d = \begin{vmatrix} i_1 + i_2 + i_3 + i_4 \end{vmatrix}$$

$$I_r = 0.5 (|I_1| + |I_2| + |I_3| + |I_4|)$$

变压器各侧电流经软件进行 Y / △调整,即采用全星形接线方式。采用全星形接线方式对减小电流互感器的二次负荷和改善电流互感器的工作性能有很大好处。

5) 二次谐波制动

在 RCS-9671 保护中,比率差动保护利用三相差动电流中的二次谐波作为励磁涌流闭锁判据。 其动作方程如下:

$$I_{d2\phi} > K_{xb} * I_{d\phi}$$

式中 $Id2 \, \Phi \,$ 为 $A \,$ 、 $B \,$ 、 $C \,$ 三相差动电流中的二次谐波, $Id \, \Phi \,$ 为对应的三相差动电流中的基波, $Kxb \,$ 为二次谐波制动系数。保护采用按相闭锁的方式。

6) 偶次谐波原理

RCS-9673 保护利用三相差流的偶次谐波作为励磁涌流识别判据。滤除非周期分量后,在内部故障时,差流基本上是工频正弦波,而励磁涌流有大量的偶次谐波分量存在。

滤除非周期分量后,内部故障时,有下列关系式成立:

$$S > K * S_{+}$$
$$S > S_{T}$$

S 是 id(n) 的全周积分值,即差动电流的幅值。(id(n) 为差动电流的瞬时值,id(n-N/2) 为差动电流半周前的瞬时值,N 为每周波采样点数)

 S_{+} 是 id(n) + id(n - N/2) 的半周积分值,即偶次谐波的幅值。

K 为某一固定常数

 S_T 是门坎定值, $S_T = \alpha * Id + 0.1Ie$

式中: Id 为差电流的全周积分值,Ie 为变压器额定电流 α 为某一比例常数

 $S > S_T$ 是防止 S 和 S_\bot 都很小时 $S > K * S_\bot$ 的误判。

满足以上方程后, 开放比率差动元件。

励磁涌流时,以上偶次谐波关系式肯定不成立,比率差动元件不会误动作。

7) 差动速断保护

当任一相差动电流大于差动速断整定值时瞬时动作于出口继电器。

- 8) CT 断线报警及闭锁比率差动保护设有延时 CT 断线报警及瞬时 CT 断线闭锁或报警功能。
- i)延时 CT 断线报警在保护采样程序中进行,当满足以下两个条件中的任一条件,且时间超过 10 秒时发出 CT 断线告警信号,但不闭锁比率差动保护。这也兼起保护装置交流采样回路的自检功能。
 - a)任一相差流大于 Ibj 整定值;
 - b) di2> $\alpha + \beta$ dimax;

其中: di2 为差流的负序电流

dimax 为三相差流的最大值

α 为固定门槛值

β为某一比例系数

- ii)瞬时 CT 断线报警在故障测量程序中进行,满足下述任一条件不进行 CT 断线判别:
- a) 起动前某侧最大相电流小于 0.2Ie,则不进行该侧 CT 断线判别;
- b)起动后最大相电流大于 1.2Ie;
- c) 起动后任一侧电流比起动前增加;

只有在比率差动元件动作后,才进入瞬时 CT 断线判别程序,这也防止了瞬时 CT 断线的误闭锁。

某侧电流同时满足下列条件认为是CT断线:

- a) 只有一相电流为零;
- b) 其它二相电流与起动前电流相等;

通过整定控制字选择,瞬时 CT 断线判别动作后可只发报警信号或闭锁比率差动保护出口。

- 9) 差动保护和过流保护动作跳各侧断路器,用于跳开变压器各侧断路器。
- 10) 过流保护

本装置为变压器中、低压侧各设一段过流保护,每段均为一个时限,分别设置整定控制字控

制各保护的投退。

11) 装置告警

当检测到装置本身硬件故障时,发出装置故障报警信号(BSJ继电器返回),闭锁整套保护。硬件故障包括: RAM、EPROM、定值出错和出口三极管长期导通。

当检测到下列故障时,发出运行异常信号(BJJ继电器动作):

a)CT 告警

b)CT 断线(可经控制字选择是否闭锁比率差动保护)

2.4 定值整定及用户选择

1) 定值整定

例:已知变压器参数如下:

容量: 31.5/20/31.5 兆伏安

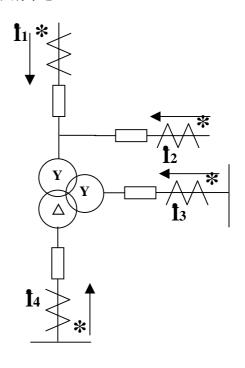
电压: 110±4×2.5% / 38.5±2×2.5% / 11 千伏

接线方式: Yo/Y/△-12-11

变压器的主接线方式为内桥接线如图

则表 2.1 中系统参数整定如下:

变压器容量	S	31.5MVA
一侧额定电压	U ₁ N	110kV
二侧额定电压	U2N	110kV
三侧额定电压	Uзn	38. 5kV
四侧额定电压	U4N	11kV
二次额定电压	U2	57. 7V
接线方式	KMODE	1



其中接线方式 KMODE 的整定对应如下:

变压器的一次接线方式	CT 接成全星型时"变压	CT 在装置外部进行 Y/Δ转换时,"变
XIII HI HI VIIX VIII VIII	器接线方式"整定值	压器接线方式"整定值
Y/Y-12/Y-12/Y-12	0 0	1 0
Y/Y-12/Y-12/△-11	0 1	1 1
Y/Y-12/\(\triangle -11/\triangle -11	0 2	1 2
Υ/△-11/△-11/△-11	0 3	1 3
Y/Y-12/Y-12/△-1	0 4	1 4
Y/Y-12/\(\triangle -1/\triangle -1	0 5	1 5
Y/\(\triangle -1/\(\triangle -1\)	0 6	1 6
$\triangle/\triangle/\triangle/\triangle$	0 7	1 7

上表中十位数 0 表示 CT 接成全星形,由程序进行 Y / Δ 转换,1 表示 CT 在装置外部进行 Y / Δ 转换。

2) 若保护只用两侧或三侧电流,可将不用的那侧 "CT 额定一次值"置为 0 ,并将该侧电流输入短接,实现两侧或三侧差动。例如:有一台 Y/ \triangle -11 两圈变压器,只需要实现两侧差动,可将高压侧 CT 接入第一侧,低压侧 CT 接入第四侧。将"定值整定"中的"保护定值"菜单下的"二侧 CT 额定一次值"和"三侧 CT 额定一次值"整定为 0,根据接线方式对照表,选择 Kmode=01(或02、03)。此时应将"投三侧过流"退出(GL3=0),并将"三侧过流电流定值"整为最大值(99A),"三侧过流时间定值"整为最大值(10S)。第四侧即低压侧过流保护按需整定;若不用,则将"投四侧过流"退出(GL4=0),将"四侧过流电流定值"整为最大值(99A),"四侧过流时间定值"整为最大值(10S)。

3)装置通过变压器容量,变压器各侧额定电压和各侧 CT 变比及接线方式的整定,装置自动进行各侧平衡系数的计算,通过软件进行 Y / Δ 转换及平衡系数调整。平衡系数的内部算法如下:以 Kmode=1 为例

对于变压器 Y 接线侧
$$K_{ph1} = \frac{U_{1n} \times CT_{11}}{S}$$
 $K_{ph2} = \frac{U_{2n} \times CT_{21}}{S}$ $K_{ph3} = \frac{U_{3n} \times CT_{31}}{S}$ 对于变压器 \triangle 接线侧 $K_{ph4} = \frac{\sqrt{3} \times U_{4n} \times CT_{41}}{S}$

若报"平衡系数错",这说明平衡系数太大,最好改变 CT 变比以满足要求。这样更能保证差动保护的性能。

- 4) 比率差动元件的起动值一般取变压器额定电流的 30%。
- 5) 差动速断元件按躲过变压器的励磁涌流,最严重外部故障时的不平衡电流及电流互感器饱和等整定。
 - 6) 保护运行时控制字的说明

运行方式控制字在定值整定时输入,用作保护运行功能的切换。其中断线闭锁(DXBS)控制字投入后,一旦瞬时 CT 断线判别元件动作,则闭锁比率差动保护出口,其它保护元件正常运行,正常运行灯不熄灭。**比率差动保护出口闭锁后,将一直保持,报警灯不熄灭,直到按面板上的"复位"键,使装置复位。**反之,若 DXBS 控制字整定为"0",则瞬时 CT 断线判别元件动作后仅发告警信号,所有保护元件均正常运行。

3装置整体介绍

- 3.1 装置正视图、装置背视图、结构与安装见附件开孔尺寸图。
- 3.2 装置背板端子见附图 RCS-9671/3 背板端子
- 3.3 背板端子说明

端子101~106 为一侧电流输入。

端子 107~112 为二侧电流输入。

端子 113~118 为三侧电流输入。

端子 119~124 为四侧电流输入。

端子 206~208 为 RS232 串口

端子 209~210 为系统对时总线接口,差分输入,装置内部也可软件对时。

端子 211~212 为 RS485 串口 A 对应于程序设定 A 口。

端子 213~214 为 RS485 串口 B 对应于程序设定 B 口。

端子 215 为装置地

端子 301~302 为装置报警 BJJ, 303~304 为装置闭锁 BSJ。用作远动信号。

端子 $313\sim316$ 开入接点,均为 220V(110V)光耦开入,其公共负端为 317,该端子应外接 220V(110V)信号电源的负端。

端子 313~314 为保护功能投退压板开入。端子 313 为投差动保护,端子 314 为投过流保护。端子 315 为信号复归接点输入。

端子 316 为装置检修状态开入,当该位投入时表明开关正在检修,此时将屏敝所有的远动功能。(仅适用于 DL/T667-1999 规约)

端子 318~319 为保护用直流电源, 320 为装置接地。

端子 401~416 为八组保护跳闸输出接点。

端子 417~420 为中央信号,用来反映本装置的基本运行情况,分别为:装置闭锁 BSJ(包括直流消失),装置报警 BJJ,保护动作 TXJ。

端子 320, 215, 208, AC 地应连接在一起,并与变电站地网联接。

CPU 端子下部为光纤接口,用于和光纤网接口。

4 装置定值整定

表 2.1 系统参数

	白齿丸毡	なた 口	献 <i>户</i> 店	兴 <i>[</i>
	定值名称	符号	整定值	单位
1	变压器容量	S		MVA
2	一侧额定电压	U1N		KV
3	二侧额定电压	U2N		KV
4	三侧额定电压	U3N		KV
5	四侧额定电压	U4N		KV
6	二次额定电压	Un		V
7	变压器接线方式	KMODE		

表 2.2 保护定值(RCS-9671)

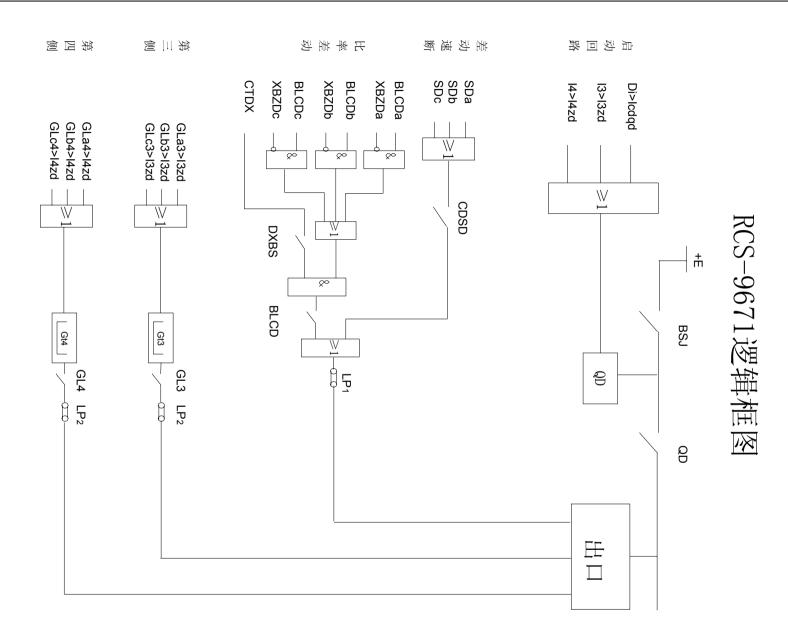
	定值名称	符号	整定范围	整定值	
1	一侧 CT 额定一次值	CT11	KA		
2	一侧 CT 额定二次值	CT12	5/1 安培		
3	二侧 CT 额定一次值	CT21	KA		
4	二侧 CT 额定二次值	CT22	5/1 安培		
5	三侧 CT 额定一次值	CT31	KA		
6	三侧 CT 额定二次值	CT32	5/1 安培		
7	四侧 CT 额定一次值	CT41	KA		
8	四侧 CT 额定二次值	CT42	5/1 安培		
9	差动电流起动值	Icdqd	0.3∼1.5Ie		
10	差动速断定值	Isdzd	3∼14Ie		
11	比率差动制动系数	Kb1	$0.3 \sim 0.75$		
12	二次谐波制动系数	Kxb	$0.1 \sim 0.35$		
13	CT 报警门槛值	Ibj	0.05∼0.2Ie		
14	三侧过流电流定值	I3zd	0.0∼20In		
15	四侧过流电流定值	I4zd	0.0∼20In		
16	三侧过流时间定值	T3zd	0.0∼10s		
17	四侧过流时间定值	T4zd	0.0∼10s		
以下さ	以下为整定控制字 SWn, 当该位置"1"时相应功能投入,置"0"相应功能退出				
1	投差动速断	CDSD	0/1		
2	投比率差动	BLCD	0/1		
3	CTDX 闭锁比率差动	DXBS	0/1		
4	投三侧过流	GL3	0/1		
5	投四侧过流	GL4	0/1		

表 2.3 保护定值(RCS-9673)

	定值名称	符号	整定范围	整定值
1	一侧 CT 额定一次值	CT11	KA	
2	一侧 CT 额定二次值	CT12	5/1 安培	
3	二侧 CT 额定一次值	CT21	KA	
4	二侧 CT 额二次定值	CT22	5/1 安培	
5	三侧 CT 额定一次值	CT31	KA	
6	三侧 CT 额定二次值	CT32	5/1 安培	
7	四侧 CT 额定一次值	CT41	KA	
8	四侧 CT 额定二次值	CT42	5/1 安培	
9	差动电流起动值	Icdqd	0.3∼1.5Ie	
10	差动速断定值	Isdzd	3∼14Ie	
11	比率差动制动系数	Kb1	$0.3 \sim 0.75$	
12	CT 报警门槛值	Ibj	0.05∼0.2Ie	
13	三侧过流电流定值	I3zd	0.0∼20In	
14	四侧过流电流定值	I4zd	0.0∼20In	
15	三侧过流时间定值	T3zd	0.0∼10s	
16	四侧过流时间定值	T4zd	0.0∼10s	
以下为整定控制字 SWn, 当该位置"1"时相应功能投入,置"0"相应功能退出				
1	投差动速断	CDSD	0/1	
2	投比率差动	BLCD	0/1	
3	CTDX 闭锁比率差动	DXBS	0/1	
4	投三侧过流	GL3	0/1	
5	投四侧过流	GL4	0/1	

表 2.4 装置参数 (RCS-9671/3)

位置	名称	范围	备注	
1	保护定值区号	0~13		
2	装置地址	0~240		
3	规约	1: LFP 规约,0: DL/T667-1999(IEC60870-5-	-103) 规约	
4	串口A波特率	0: 4800, 1: 9600		
5	串口B波特率	0: 4800, 1: 9800 2: 19200, 3: 38400		
6	打印波特率	2: 19200, 3: 90400		
7	打印方式	0 为就地打印 ; 1 为网络打印		
8	口令	00-99		
9	遥信确认时间	(ms)		



附图RCS-9671/3背板端子

01	IJT	
Ŷ		401
		402
Ĵ		403
		404
9		405
	→ 11	406
Ŷ	跳	407
	闸	408
Ĵ	円]	409
	出	410
Ĵ	_	411
		412
Ŷ		413
		414
Ĵ		415
		416
信号公	417	
装置闭	418	
装置报	419	
TXJ	420	

	DC	
	ВЈЈ	301
	рјј	302
7	DCT	303
	BSJ	304
		305
		306
		307
		308
		309
		310
		311
		312
投差		313
投資	寸流	314
信号	复归	315
置检修	316	
光耦么	317	
装置	318	
装置	319	
月	320	

		201
		202
		203
		204
		205
RXD	ь	206
TXD	串口	207
地	Н	208
SYNA		209
SYNB	同步	210
485A	串口	211
485B	A	212
P485A	串口	213
P485B	B	214
地		215

CPU

101	Ial	Ia1'		102
103	I _{b1}	I b1'	側电	104
105	I_{c1}	I c 1	流	106
107	I_{a2}	Ia2'		108
109	I _{b2}	I b2'	側 电	110
111	$I_{\rm c2}$	I c2'	流	112
113	I a3	I a3'	三加	114
115	I_{b3}	I b3'	侧电	116
117	I_{c3}	I c3'	流	118
119	Ia4	I a4'	四個	120
120	I _{b4}	I b4'	側 电	121
123	I_{c4}	I c4'	流	124

AC

◯ 光收

)光发

RCS-9681 变压器后备保护测控装置

1 基本配置及规格:

1.1 基本配置

RCS-9681 为用于 110KV 电压等级变压器的 110KV 侧后备保护测控装置。

保护方面的主要功能有: 1)三段复合电压闭锁过流保护(I、II段可带方向); 2)接地零序保护(三段零序过流保护); 3)不接地零序保护(一段定值二段时限的零序无流闭锁过压保护、一段定值二段时限的间隙零序过流保护); 4)保护出口采用跳闸矩阵方式,可灵活整定; 5)过负荷发信号; 6)启动主变风冷; 7)过载闭锁有载调压; 8)故障录波。

测控方面的主要功能有: 1) 7 路遥信开入采集、遥信变位、事故遥信; 2) 3 路断路器遥控分合, 空接点输出; 出口动作保持时间可程序设定; 3) P、Q、I(IA、IB、IC)、U(UA、UB、UC、UAB、UBC、UCA)、U0、F、COS ϕ 等模拟量的遥测; 4) 遥控事件记录及事件 SOE 等; 5) 四路脉冲累加单元, 空接点输入。

1.2 技术数据

1.2.1 额定数据

直流电源: 220V, 110V 允许偏差 +15%, -20%

交流电压: $100/\sqrt{3}\,\text{V}$, 100V

交流电流: 5A, 1A 频 率: 50Hz

1.2.2 功耗

交流电压: < 0.5VA/相

交流电流: < 1VA/相 (In =5A)

< 0.5VA/相 (In =1A)

直 流: 正常 < 15W

跳闸 < 25W

1.2.3 主要技术指标

① 精确工作范围:

 电流定值:
 0.1In~20In

 电压定值:
 2~100V

 零序电压定值:
 2~200V

② 定值误差:

电流电压定值误差: < ± 5%整定值 时间定值误差: < ± 1%整定值+20ms

③ 遥测量计量等级:

电流: 0.2级 其他: 0.5级 ④ 遥信分辨率: <2ms

2 装置原理

2.1 硬件配置及逻辑框图见附图 RCS-9681

2.2 模拟输入

外部电流及电压输入经隔离互感器隔离变换后,由低通滤波器输入至模数变换器,CPU 经采样数字处理后,构成各种保护继电器,并计算各种遥测量。

Ia、Ib、Ic、Io、Iog 为保护用电流模拟量输入, Io 为变压器中性线零序电流, Iog 为变压器经间隙接地的间隙支路零序电流。IA、IB、IC 为测量专用测量 CT 输入,保证遥测量有足够的精度。

UA, UB, UC 取自高压侧母线 PT, 用于复压闭锁及方向元件,同时也作为测量用电压输入,与IA、IB、IC 一起计算形成本线路的 P、Q、COS ф、Kwh、Kvarh。Uo 为高压侧母线 PT 开口三角电压。

2.3 软件说明

2.3.1 复合电压闭锁过流

本装置设三段复合电压闭锁过流保护,各段电流及时间定值可独立整定,分别设置整定控制字控制这三段保护的投退。 I、II 段可带方向闭锁,由控制字选择,方向元件采用正序电压极化,方向元件和电流元件接成按相起动方式。方向元件带有记忆功能以消除近处三相短路时方向元件的死区。当电流方向指向变压器时,方向元件指向变压器,方向元件灵敏角为 45 度。复合电压闭锁过流保护可取三侧复合电压,任一侧复合电压动作均可起动过流保护动作(其它两侧动作后给出动作接点 Ub1)。

2.3.2 接地保护

对于 110KV 及以上电压等级的变压器需要设置接地保护。本装置针对三种接地方式均设有保护: a) 中性点直接接地运行; b) 中性点不接地运行; c) 经间隙接地运行

2.3.2.1 中性点直接接地运行

装置设有三段零序过流保护,每段均一个时限,分别设有整定控制字控制这三段保护的投退。

2.3.2.2 中性点不接地或经间隙接地运行

装置设有 I 段两时限零序无流闭锁零序过压保护和 I 段两时限间隙零序过流保护,两者第一时限出口跳闸用于缩短故障范围,第二时限均跳主变各侧开关。零序无流的定值同 I 、II 、III段零序过流电流定值的最小值。

2.3.3 过负荷、启动风冷、过载闭锁有载调压

装置设有三个定值分别对应这三项功能,取最大相电流作为判别。装置给出一付过负荷接点,一付启动风冷接点,一付过载闭锁有载调压接点(可选择为常开或常闭接点,如无特别指明,出厂时跳线选择为常闭)。

2.3.4 PT 断线

PT 断线判据如下:

- a) 正序电压 U1 小于 30 伏, 而任一相电流大于 0.06 In;
- b) 负序电压大于8伏:

满足上述任一条件后延时 10 秒报母线 PT 断线,发出装置异常报警信号(BJJ 继电器动作),待电压恢复保护也自动恢复正常。在断线期间, 根据整定控制字选择是退出经方向或复合电压闭锁的各段过流保护还是暂时取消方向和复合电压闭锁。当各段复压过流保护都不经复压闭锁和方向闭锁时,不判 PT 断线。

当本侧 PT 检修或旁路代路时,为保证该侧后备保护的正确动作,需投入"本侧 PT 退出"压板,此时该侧后备保护的功能有如下变化:

- a) 复合电压闭锁(方向)过流保护自动解除本侧复合电压闭锁,只是经过其他侧复合电压闭锁(控制字 UBS=1 时):
- b) 复合电压过流保护自动解除方向元件;
- c) PT 断线检测功能解除;
- d) 本侧复合电压动作功能解除;

2.3.5 跳闸逻辑矩阵

本装置各保护跳闸方式采用整定方式,即哪个保护动作,跳何开关可以按需自由整定。 RCS9681 共有三组出口跳闸继电器:出口1(CK1)、出口2(CK2)、出口3(CK3)。原则上,出口跳闸继电器2用于跳开主变各侧开关。出口跳闸继电器1、3可由用户选择去跳何种开关。

跳闸矩阵如下:

位 数	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
保护元件 跳闸出口	I0jx2	I0jx1	U02	U01	L03	L02	L01	GL3	GL2	GL1
CK1	0	0	0	1	0	1	1	0	1	1
CK2	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1
CK3	0	0	0	1	0	1	1	0	1	1

其中: 行表示保护元件, 列表示要动作的出口跳闸继电器。

整定方法:在保护元件与要动作的出口跳闸继电器的空格处填1,其它空格填0,则可得到跳闸方式。例如: GL1 要动作于出口跳闸继电器1,则在GL1 所在列,CK1 所在行的交叉处置1;否则,置0。GL2 跳动作于出口跳闸继电器3,则在GL2 所在列,CK3 所在行的交叉处置1;否则,置0。如此,在CK1,CK2,CK3 各行可得到10位二进制位串:

CK1=0001011011

CK2=1111011111

CK3=0001011011

在保护定值菜单中的CK1,CK2,CK3各项输入以上二进制位串,即可完成跳闸方式的整定

2.3.6 装置告警

当CPU检测到装置本身硬件故障时,发出装置故障闭锁信号(BSJ继电器返回),闭锁整套保护。硬件故障包括: RAM、EPROM、定值出错和出口三极管长期导通。

当CPU检测到下列故障时,发出装置异常报警信号(BJJ继电器动作): a)过负荷; b)PT断线; c)三相电流不平衡经10秒延时报CT异常。

2.3.7 遥控、遥测、遥信功能

遥控功能主要有两种: 3路断路器的正常遥控跳闸操作,正常遥控合闸操作。

遥测量主要有: U、I、COS Φ、F、P、Q,有功电度,无功电度及脉冲电度。所有这些量都在当地实时计算,实时累加,三相有功无功的计算消除了由于系统电压不对称而产生的误差,且计算完全不依赖于网络,精度达到 0.5 级。本装置的遥测功率计算可选用三表法或二表法,如无特殊要求,出厂设置为三表法。若使用二表法,则默认 B 相遥测电流不用,其值恒为零。

遥信量主要有: 7 路遥信开入、装置变位遥信及事故遥信,并作事件顺序记录,遥信分辨率小于 2ms,四路空接点脉冲开入。

- 2.3.8 装置具备硬件脉冲对时功能
- 2.3.9 装置通讯接口兼容各种网络接口,并可采用双网通讯方式,装置能适应多种通讯媒介,如光纤,网络双绞线等。通信规约支持电力行业标准 DL/T667-1999 (IEC-60870-5-103) 最新保护远动通信标准。

3. 装置跳线说明

OUT1 板: JP1 跳 1-2,则端子 411-412 为常开节点输出,跳 2-3,则端子 411-412 为常闭节点输出,本装置的 JP1 出厂设置为 2-3,即端子 411-412 (闭锁调压输出节点)为常闭节点输出。

OUT2 板: JP1 跳 1-2,则端子 511-512 为常开节点输出,跳 2-3,则端子 511-512 为常闭节点输出,本装置的 JP1 跳线跳 1-2,即端子 511-512 必须为常开节点输出。

CPU 板: J4 跳上时,串口 1 为就地打印口,此时 JP4 一定要去除。J4 不跳时,串口 1 以 RS-485 方式输出,此时 JP4 为该串口的匹配电阻跳线。JP1 为时钟同步口的匹配电阻跳线,JP2 为串口 2 的匹配电阻跳线,JP3 为串口 3 的匹配电阻跳线

4 装置背板端子及说明

- 4.1 装置正视图、装置背视图、结构与安装见附件开孔尺寸图
- 4.2 装置背板端子见附图 RCS-9681 背板端子
- 4.3 背板端子说明
- 端子 101~104 为高压侧母线电压输入,星形接法。
- 端子 105~106 为高压侧母线 PT 开口三角电压输入,额定电压为 100V。
- 端子 109~114 为三相测量 CT 输入。端子 115~120 为三相保护 CT 输入。
- 端子 121~122 为零序电流输入。端子 123~124 为间隙电流输入。
- 端子 $201\sim205$ 为 24V 光耦输入,其一端已在内部固定联结光耦 24V 电源的 0V 地, $202\sim205$ 为四个脉表脉冲开入。
 - 端子 206~208 为 RS232 串口
 - 端子 209~210 为系统对时总线接口,差分输入,装置内部也可软件对时。
 - 端子 211~212 为 RS485 串口 A 对应于程序设定 A 口。
 - 端子 213~214 为 RS485 串口 B 对应于程序设定 B 口。
 - 端子 215 为装置地。
 - 端子 301~302 为两个备用遥信开入接点。
- 端子 303~316 开入接点,均为 220V (110V) 光耦开入,其公共负端为 317,该端子应外接 220V (110V) 信号电源的负端。端子 303~309 为遥信量开入接点
- 端子 310~312 为保护功能投退压板开入。端子 310 为投复压过流保护,端子 311 为投接地零序保护,端子 312 为投不接地零序保护。端子 313 为其它侧复压动作接点输入(QTCFYDZ)。
 - 端子 314 为本侧 PT 退出压板开入. 当本侧 PT 检修或旁路代路时,需投入此压板。此时与电压

有关的保护功能将作相应调整(见2.3.4节)。

端子 316 为装置检修状态开入,当该位投入时表明开关正在检修,此时将屏敝所有的远动功能。(仅适用于 DL/T667-1999 规约)

端子 318~319 为保护用直流电源, 320 为装置接地。

端子 $401\sim410$, $501\sim512$ 为三组保护跳闸输出接点。其中 $401\sim406$ 为第一组出口跳闸接点 (CK1), 有 3 副; $407\sim410$ 为第三组出口跳闸接点 (CK3), 有 2 副; $501\sim512$ 为第二组出口跳闸接点 (CK2), 有 6 副;

端子 411~412 为装置闭锁调压输出接点(常开常闭可经跳线选择,如无特别指明,出厂时跳线选择为常闭)。

端子 413~414 为装置启动通风输出接点。端子 415~416 为装置过负荷报警输出接点。

端子 513~516 为 2 副装置复压动作输出接点。

端子 $417\sim420$ 、 $619\sim620$ 为远动信号,分别为:装置故障 BSJ (包括直流消失),装置报警 BJJ,保护动作 TJ。

端子 $517\sim520$ 为中央信号,分别为:装置故障 BSJ(包括直流消失),装置报警 BJJ,保护动作 TXJ。

端子607~615为3路遥控输出接点。

端子 320, 215, 208, AC 地应连接在一起, 并与变电站地网联接。

CPU 端子下部为光纤接口,用于和光纤网接口。

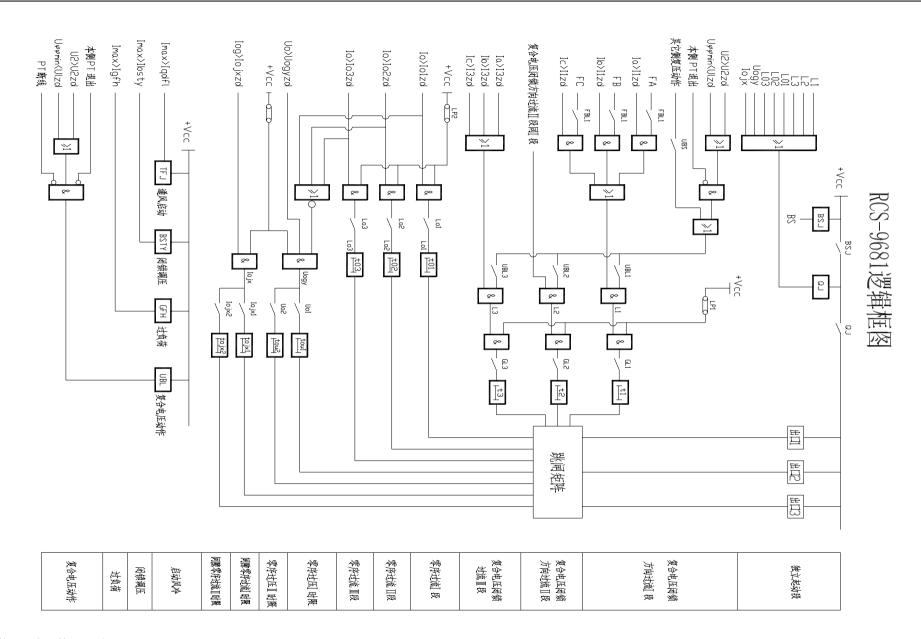
5 装置定值整定

5.1 装置参数整定 注意:装置参数同定值一样重要,请务必按实际情况整定

1 保护定値区号 0~240 2 装置地址 0~240 3 规约 1: LFP 规约, 0: DL/T667-1999 (IEC60870-5-103) 规约 4 申口 A 波特率 0: 4800, 1: 9600 5 申口 B 波特率 2: 19200, 3: 38400 6 打印波特率 0 为就地打印 : 1 为网络打印 7 打印方式 0 为就地打印 : 1 为网络打印 8 口令 00-99 9 遜信确认时间 1 开入量 1、2 确认时间 (ms) 10 遜信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定一次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定一次值 安培 21 遥控账闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控台闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控台闸保持时间 3 00000~10000MS 25 遥控战闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控台闸保持时间 3 00000~10000MS	位置	名称	范围	备注
3 規约	1	保护定值区号	0~13	
4 申口 A 波特率 5 申口 B 波特率 6 打印波特率 7 打印方式 0 为就地打印 : 1 为网络打印 8 口令 00−99 9 遥信确认时间 1 开入量 1、2 确认时间(ms) 10 遥信确认时间 2 其余开入量确认时间(ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定一次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定一次值 (大特 15 PT 额定一次值 (大特 16 PT 额定一次值 (大特 17 零序 PT 额定一次值 (大特 19 间隙零序 CT 额定一次值 (大特 19 间隙零序 CT 额定一次值 (大特 20 间隙零序 CT 额定二次值 (大特 21 遥控跳闸保持时间 1 (10000~10000MS) 22 遥控合闸保持时间 2 (10000~10000MS) 24 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 25 遥控跳闸保持时间 3 (10000~10000MS) 26 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 26 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 27 遥控跳闸保持时间 3 (10000~10000MS) 28 遥控路闸保持时间 3 (10000~10000MS) 29 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 20 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 21 遥控跳闸保持时间 3 (10000~10000MS) 22 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 23 遥控跳闸保持时间 3 (10000~10000MS) 24 遥控合闸保持时间 3 (10000~10000MS) 25 遥控跳闸保持时间 3 (10000~10000MS)	2	装置地址	0~240	
5 串口 B 波特率 0: 4800, 1: 9600 6 打印波特率 2: 19200, 3: 38400 7 打印方式 0 为就地打印 : 1 为网络打印 8 口令 00-99 9 遥信确认时间 1 开入量 1、 2 确认时间 (ms) 10 遥信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定一次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定一次值 KV 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控。闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控战闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	3	规约	1: LFP 规约,0: DL/T667-1999	(IEC60870-5-103) 规约
5 串口B波特率 2: 19200, 3: 38400 7 打印方式 0 为就地打印 ; 1 为网络打印 8 口令 00-99 9 遜信确认时间 1 开入量 1、2 确认时间 (ms) 10 遜信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定一次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 KV 14 零序 CT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	4	串口 A 波特率	0 4900 1	0600
 打印方式 0 为就地打印 : 1 为网络打印 1 口令 00−99 避信确认时间 1 开入量 1、2 确认时间 (ms) 超信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 保护 CT 额定一次值 安培 保护 CT 额定一次值 零序 CT 额定一次值 安培 零序 CT 额定一次值 下 內下 额定一次值 下 內下 额定一次值 下 內下 额定一次值 下 內下 额定一次值 下 零序 PT 额定一次值 下 零序 PT 额定一次值 市 國際零序 CT 额定一次值 回隙零序 CT 额定一次值 近 运控跳闸保持时间 1 	5	串口 B 波特率		
8 口令 00-99 9 遜信确认时间 1 开入量 1、2 确认时间 (ms) 10 遜信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定二次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 KV 14 零序 CT 额定二次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定一次值 KV 19 间隙零序 CT 额定二次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控路闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	6	打印波特率	2: 19200, 3:	30400
9 遥信确认时间 1 开入量 1、2 确认时间 (ms) 10 遥信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定一次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定一次值 安培 15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 伏特 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定一次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	7	打印方式	0 为就地打印 ; 1	为网络打印
10 選信确认时间 2 其余开入量确认时间 (ms) 11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定二次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定二次值 KV 15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定一次值 KV 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控眺闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控邮闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	8	口令	00-99	
11 保护 CT 额定一次值 安培 12 保护 CT 额定二次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定二次值 KV 15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定一次值 KV 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	9	遥信确认时间1	开入量 1、2 确认时间(ms)	
12 保护 CT 额定二次值 安培 13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定二次值 安培 15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定二次值 伏特 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定二次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 23 遥控卧闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控船保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	10	遥信确认时间 2	其余开入量确认时间 (ms)	
13 零序 CT 额定一次值 安培 14 零序 CT 额定二次值 KV 15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定二次值 KV 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定二次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	11	保护 CT 额定一次值	安培	
14 零序 CT 额定二次值 安培 15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定二次值 伏特 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定二次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS 25 遥控卧闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	12	保护 CT 额定二次值	安培	
15 PT 额定一次值 KV 16 PT 额定二次值 伏特 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	13	零序 CT 额定一次值	安培	
16 PT 额定二次值 伏特 17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控卧闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS 25 遥控卧闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	14	零序 CT 额定二次值	安培	
17 零序 PT 额定一次值 KV 18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控卧闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	15	PT 额定一次值	KV	
18 零序 PT 额定二次值 伏特 19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	16	PT 额定二次值	伏特	
19 间隙零序 CT 额定一次值 安培 20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	17	零序 PT 额定一次值	KV	
20 间隙零序 CT 额定二次值 安培 21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	18	零序 PT 额定二次值	伏特	
21 遥控跳闸保持时间 1 00000~10000MS 22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	19	间隙零序 CT 额定一次值	安培	
22 遥控合闸保持时间 1 00000~10000MS 23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控卧闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	20	间隙零序 CT 额定二次值	安培	
23 遥控跳闸保持时间 2 00000~10000MS 24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	21	遥控跳闸保持时间1	$00000\sim 10000$ MS	
24 遥控合闸保持时间 2 00000~10000MS 25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	22	遥控合闸保持时间1	00000~10000MS	
25 遥控跳闸保持时间 3 00000~10000MS 26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	23	遥控跳闸保持时间 2	00000~10000MS	
26 遥控合闸保持时间 3 00000~10000MS	24	遥控合闸保持时间 2	00000~10000MS	
	25	遥控跳闸保持时间3	00000~10000MS	
	26	遥控合闸保持时间3	00000~10000MS	
27 二/三表法	27	二/三表法	"1" 为二	表法

5.2 保护整定

序号	定值名称	岸	É值	整定范围		整定步长	备注	
1	复合电压闭锁负序电压定值		2zd			0. 01V	щш	
2	复合电压闭锁低电压定值		lzd		2∼100v		0. 01V	
3	复合电压闭锁过流 I 段定值		lzd		0.1In∼20In		0. 01A	
4	复合电压闭锁过流Ⅱ段定值		2zd		0.1In∼20In		0. 01A	
5	复合电压闭锁过流Ⅲ段定值		Bzd		0.1In∼20In		0. 01A	
6	零序过流 I 段定值		1zd		0.1In∼20In		0. 01A	
7	零序过流Ⅱ段定值		2zd		0.1In∼20In		0. 01A	
8	零序过流Ⅲ段定值	10	3zd		0.1In∼20In		0. 01A	
9	不接地时零序过压定值	U0g	gyzd		2~200V		0. 01V	
10	间隙零序过流定值	10	jxzd		0.1In∼20In		0. 01A	
11	过负荷定值	Ιį	gfh		0.1In∼3In		0. 01A	
12	启动风冷电流定值	Ιq	dfl		0.1In∼3In		0. 01A	
13	过载闭锁有载调压电流定值	Ib	sty		0.1In∼3In		0. 01A	
14	复合电压闭锁过流 [段时间	7	Γ1		0∼100S		0. 01S	
15	复合电压闭锁过流Ⅱ段时间		Γ2		0∼100S		0. 01S	
16	复合电压闭锁过流III段时间		Г3		0∼100S		0. 01S	
17	零序过流 I 段时间	T	01		0∼100S		0. 01S	
18	零序过流Ⅱ段时间	T	02		0∼100S		0. 01S	
19	零序过流Ⅲ段时间	T	03		0∼100S		0. 01S	
20	不接地时零序过压第I时限	T(Ou1		0∼100S		0. 01S	
21	不接地时零序过压第Ⅱ时限	T(Ou2		0∼100S		0. 01S	
22	间隙零序过流第Ⅰ时限	T0	jx1		0∼100S		0. 01S	
23	间隙零序过流第Ⅱ时限	T0	jx2		0∼100S		0. 01S	
24	过负荷延时	Tg	gfh		0∼100S		0. 01S	
25	启动风冷延时	Tq	dfl		0∼100S		0. 01S	
26	过载闭锁有载调压延时	Tb	sty		0∼100S		0. 01S	
27	出口1	С	K1	000	00000000~1111111	111	1	
28	出口 2	C	K2	000	00000000~1111111	111	1	
29	出口3		К3		00000000~1111111		1	
	以下整定控制字,控制字	位置	:"1"相	一应功	能投入,置"0"相应	立功能.	退出	
1	复合电压闭锁过流 I 段投入		GL	.1	0/1			
2	复合电压闭锁过流Ⅱ段投入		GL	.2	0/1			
3	复合电压闭锁过流Ⅲ段投入		GL		0/1			
4	过流I段经复合电压闭锁	U		L1	0/1			
5	过流Ⅱ段经复合电压闭锁		UBI		0/1			
6	过流Ⅲ段经复合电压闭锁		UBI		0/1			
7	过流 I 段经方向闭锁		FBI		0/1			
8	过流Ⅱ段经方向闭锁	FB			0/1			
9	过流保护经其它侧复压闭锁				0/1			
10	PT 断线退出与电压有关保护				0/1			
11	零序过流I段投入	L01			0/1			
12	零序过流Ⅱ段投入		L02		0/1			
13	零序过流Ⅲ段投入		L03		0/1			
14	零序过压第 [时限投入		U01		0/1			
15	零序过压第Ⅱ时限投入		U0		0/1			
16	间隙零序过流第I时限投入		I0j		0/1			
17	间隙零序过流第Ⅱ时限投入		I0j	x2	0/1			



附图RCS-9681背板端子

OUT3	
	601
	602
	603
	604
	605
	606
公共1	607
遥跳1	608
遥合1	609
公共2	610
遥跳2	611
遥合2	612
公共3	613
遥跳3	614
遥合3	615
	616
	617
	618
信号公共	619
装置报警	620

OUT2					
Ŷ		501			
		502			
٩		503			
	出	504			
		505			
	口 2	506			
	2	507			
		508			
Ŷ		509			
		510			
, j		511			
		512			
٩		513			
	UBL1	514			
	UBL2	515			
	UDLZ	516			
中央信号	公共	517			
BS.	518				
BJ.	519				
TX,	J	520			

OUT1					
Ŷ		401			
	出	402			
9		403			
		404			
9	1	405			
9		406			
	出	407			
		408			
Ĵ	3	409			
	3	410			
Ŷ	BSTY	411			
	DOII	412			
Ĵ	TFQD	413			
	11 QD	414			
Ŷ	GFH	415			
	OFT	416			
远动信号公共		417			
BSJ		418			
ВЈ	419				
T.	TJ				

	301
	302
YX1	303
YX2	304
YX3	305
YX4	306
YX5	307
YX6	308
YX7	309
投复压过流	310
投接地零序	311
投不接地零序	312
QTCFYDZ	313
本侧PT退出	314
信号复归	315
置检修状态	316
光耦公共负	317
装置电源-	318
装置电源+	319
地	320

脉冲开入公共	+24V	201
脉冲开入	1	202
脉冲开入	.2	203
脉冲开入	3	204
脉冲开入	4	205
RXD	串	206
TXD		207
地		208
SYNA	时钟	209
SYNB	同步	210
485A	串	211
485B	A	212
P485A	串口	213
P485B	В	214
地		215

CPU

101	Ua	Ub	输	102
103	Uc	Un	入 电	104
105	U0	U0n	压	106
107				108
109	ΙA	IA'	测	110
111	IB	IB'	量	112
113	Ic	Ic'	CT	114
115	Ia	Ia'	保	116
117	Ιb	Ib'	护	118
119	Ιc	Ic'	CT	120
121	Ιo	Ιο'	零序电流	122
123	I0g	Iog'	间隙电流	124

AC

○ 光收

○ 光发

RCS-9682 变压器后备保护测控装置

1 基本配置及规格:

1.1 基本配置

RCS-9682为用于110KV及以下电压等级的变压器低压侧或中压侧(35KV、10KV或6KV)的后备保护测控装置。

保护方面的主要功能有: 1)四段复合电压闭锁过流保护(Ⅰ段、Ⅱ段、Ⅲ段可带方向, Ⅳ段不带方向); 2)保护出口采用跳闸矩阵方式,可灵活整定; 3)过负荷发信号; 4)零序过压报警; 5)故障录波。

测控方面的主要功能有: 1)8 路遥信开入采集、遥信变位、事故遥信;2)5 路断路器遥控分合,空接点输出;出口动作保持时间可程序设定;3)P、Q、I(IA、IB、IC)、U(UA、UB、UC、UAB、UBC、UCA)、U0、I0、F、COS Φ等模拟量的遥测;4)遥控事件记录及事件 SOE等;5)四路脉冲累加单元,空接点输入。

1.2 技术数据

1.2.1 额定数据

直流电源: 220V, 110V 允许偏差 +15%, -20%

交流电压: $100/\sqrt{3}\,\text{V}$, 100V

 交流电流:
 5A, 1A

 频 率:
 50Hz

1.2.2 功耗

交流电压: < 0.5VA/相

交流电流: < 1VA/相 (In =5A)

< 0.5VA/相 (In =1A)

直 流: 正常 < 15W

跳闸 < 25W

1.2.3 主要技术指标

① 精确工作范围:

 电流定值:
 0.1In~20In

 电压定值:
 2~100V

 零序电压定值:
 2~200V

② 定值误差:

电流电压定值误差: < ± 5%整定值 时间定值误差: < ± 1%整定值+20ms

③ 遥测量计量等级:

电流: 0.2级 其他: 0.5级 ④ 遥信分辨率: <2ms

2 装置原理

2.1 硬件配置及逻辑框图见附图 RCS-9682

2.2 模拟输入

外部电流及电压输入经隔离互感器隔离变换后,由低通滤波器输入至模数变换器,CPU 经采样数字处理后,构成各种保护继电器,并计算各种遥测量。

Ia、Ib、Ic 为保护用电流模拟量输入。IA、IB、IC 为测量用专用测量 CT 输入,保证遥测量有足够的精度。

UA、UB、UC 取自本侧母线 PT,用于复压闭锁元件,同时也作为测量用电压输入,与 IA、IB、IC 一起计算形成本线路的 P、Q、COS ф、Kwh、Kvarh。Uo 为本侧母线 PT 开口三角电压。

2.3 软件说明

2.3.1 复合电压闭锁过流

本装置设四段复合电压闭锁过流保护,各段电流及时间定值可独立整定,分别设置整定控制字控制各段保护的投退。 I、II、III段可带方向闭锁,由控制字选择,方向元件采用正

序电压极化,方向元件和电流元件接成按相起动方式。方向元件带有记忆功能以消除近处三相 短路时方向元件的死区。当电流方向指向变压器时,方向元件指向本侧系统,方向元件灵敏角 为225 度。

2.3.2 零序过电压报警

110KV变压器低压侧为不接地系统, 若发生单相接地故障,则会出现零序过电压。本装置设有零序过电压报警信号, 取低压母线PT开口三角电压作为判别,动作后报运行异常信号(**BJJ**动作)。

2.3.3 过负荷报警

装置取三相最大电流作为判别, 过负荷动作后给出一付过负荷报警接点,并报运行异常信号(BJJ动作)。

2.3.4 PT 断线

PT 断线判据如下:

- c) 正序电压 U1 小于 30 伏,而任一相电流大于 0.06 In;
- d) 负序电压大于8伏;

满足上述任一条件后延时 10 秒报母线 PT 断线,发出装置异常报警 BJJ,待电压恢复保护也自动恢复正常。在断线期间,根据整定控制字选择是退出经方向或复合电压闭锁的各段过流保护还是暂时取消方向和复合电压闭锁。当各段复压过流保护都不经复压闭锁和方向闭锁时,不判 PT 断线。

2.3.5 跳闸逻辑矩阵

本装置各保护跳闸方式采用整定方式,即哪个保护动作,跳何开关可以按需自由整定。RCS9682 共有三组出口跳闸继电器:出口1(CK1)、出口2(CK2)、出口3(CK3)。原则上,出口跳闸继电器2用于跳开主变各侧开关。出口跳闸继电器1、3可由用户选择去跳何种开关。

跳	闻	拓	咗	ħП	下	

位数	3	2	1	0
保护元件跳闸出口	GL4	GL3	GL2	GL1
CK1	1	0	1	1
CK2	1	1	1	1
CK3	1	0	1	1

整定方法: 在保护元件与要动作的出口跳闸继电器的空格处填 1, 其它空格填 0,则可得到跳闸方式。

例如: GL1 要动作于出口跳闸继电器 1,则在 GL1 所在列,CK1 所在行的交叉处置 1;否则,置 0。GL2 跳动作于出口跳闸继电器 3,则在 GL2 所在列,CK3 所在行的交叉处置 1;否则,置 0。如此,在 CK1,CK2,CK3 各行可得到 4 位二进制位串:

CK1=1011

CK2=1111

CK3=1011

在保护定值菜单中的CK1、CK2、CK3各项输入以上二进制位串,即可完成跳闸方式的整定

2.3.6 装置告警

当CPU检测到装置本身硬件故障时,发出装置故障报警信号(BSJ继电器返回),闭锁整套保护。硬件故障包括: RAM、EPROM、定值出错和出口三极管长期导通。

当CPU检测到下列故障时,发出运行异常信号(BJJ继电器动作): a)过负荷; b)PT断线; c)三相电流不平衡经10秒延时报CT异常。

2.3.7 遥控、遥测、遥信功能

遥控功能主要有三种: 5路断路器的正常遥控跳闸操作,正常遥控合闸操作。

遥测量主要有: U、I、COS ϕ 、P、Q、有功电度,无功电度及脉冲电度。所有这些量都在当地实时计算,实时累加,三相有功无功的计算消除了由于系统电压不对称而产生的误差,且计算完全不依赖于网络,精度达到 0.5 级。本装置的遥测功率计算可选用三表法或二表法,如无特殊要求,出厂设置为三表法。若使用二表法,则默认 B 相遥测电流不用,其值恒为零。

遥信量主要有: 8 路遥信开入、装置变位遥信及事故遥信,并作事件顺序记录,遥信分辨率小于 2ms,四路空接点脉冲开入。

- 2.3.8 装置具备硬件脉冲对时功能
- 2.3.9 装置通讯接口兼容各种网络接口,并可采用双网通讯方式,装置能适应多种通讯媒介,如光纤,网络双绞线等。通信规约支持电力行业标准 DL/T667-1999 (IEC-60870-5-103) 最新保护远动通信标准。

3. 装置跳线说明

OUT1 板: 本装置的 411~412 未定义, JP1 可不用跳线。

0UT2 板: JP1 跳 1-2,则端子 511-512 为常开节点输出,跳 2-3,则端子 511-512 为常闭节点输出,本装置的 JP1 跳线跳 1-2,即端子 511-512 必须为常开节点输出。

CPU 板: J4 跳上时,串口 1 为就地打印口,此时 JP4 一定要去除。J4 不跳时,串口 1 以 RS-485 方式输出,此时 JP4 为该串口的匹配电阻跳线。JP1 为时钟同步口的匹配电阻跳线,JP2 为串口 2 的匹配电阻跳线, JP3 为串口 3 的匹配电阻跳线

4 装置背板端子及说明

- 4.1 装置正视图、装置背视图、结构与安装见附件开孔尺寸图
- 4.2 装置背板端子见附图 RCS-9682 背板端子
- 4.3 背板端子说明
- 端子 101~104 为中/低压侧母线电压输入,星形接法。
- 端子 105~106 为中/低压侧母线 PT 开口三角电压输入,额定电压为 100V。
- 端子 109~114 为三相测量 CT 输入。
- 端子 115~120 为三相保护 CT 输入。
- 端子 121~122 为零序测量 CT 输入。
- 端子 201~205 为 24V 光耦输入,其一端已在内部固定联结光耦 24V 电源的 0V 地,202~205 为四个脉冲表脉冲开入。
 - 端子 206~208 为 RS232 串口
 - 端子 209~210 为系统对时总线接口, 差分输入, 装置内部也可软件对时。
 - 端子 211~212 为 RS485 串口 A 对应于程序设定 A 口。
 - 端子 213~214 为 RS485 串口 B 对应于程序设定 B 口。
 - 端子 215 为装置地
 - 端子 301~304 为四个备用遥信开入接点。
- 端子 $305\sim316$ 开入接点,均为 220V (110V) 光耦开入,其公共负端为 317,该端子应外接 220V (110V) 信号电源的负端。
 - 端子305~312为遥信量开入接点。
 - 端子 313 为其它侧复压动作接点输入。
 - 端子315为信号复归输入。
- 端子 316 为装置检修状态开入,当该位投入时表明开关正在检修,此时将屏敝所有的远动功能。
 - 端子 318~319 为保护用直流电源, 320 为装置接地。
- 端子 $401\sim410$, $501\sim512$ 为三组保护跳闸输出接点。其中 $401\sim406$ 为第一组出口跳闸接点 (CK1),有 3 副; $407\sim410$ 为第三组出口跳闸接点 (CK3),有 2 副; $501\sim512$ 为第二组出口跳闸接点 (CK2),有 6 副;
 - 端子 415~416 为装置过负荷报警输出接点。
 - 端子513~516为2副装置复压动作输出接点。
- 端子 417~420、619~620 为远动信号,当保护单元与监控单元必须独立配置时,可与监控单元的遥信单元相接口,用来反映本装置的基本运行情况,分别为:装置故障 BSJ(包括直流消失),装置报警 BJJ,保护动作 TJ。
- 端子 $517\sim520$ 为中央信号,分别为:装置故障 BSJ(包括直流消失),装置报警 BJJ,保护动作 TXI。
 - 端子601~615为5路遥控输出接点。

端子 320, 215, 208, AC 地应连接在一起,并与变电站地网联接。 CPU 端子下部为光纤接口,用于和光纤网接口。

5 装置定值整定

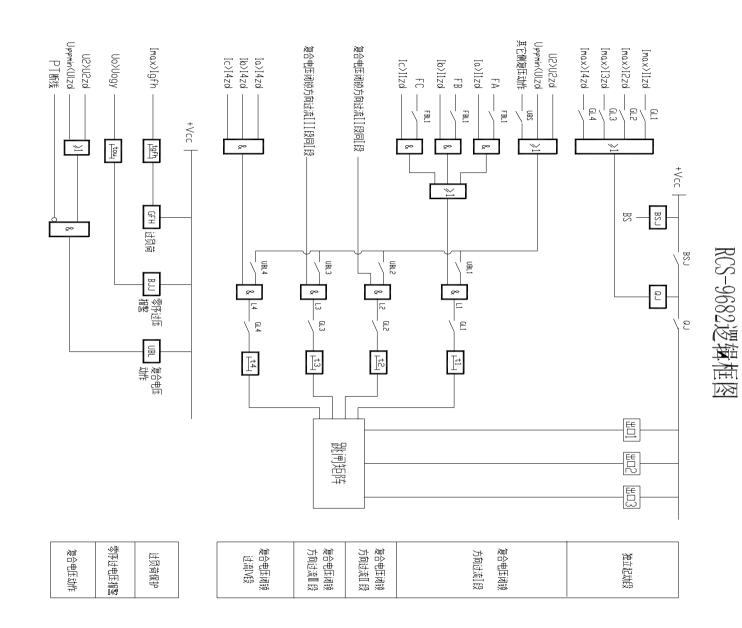
5.1 装置参数整定

位置	名称	范围	备注
1	保护定值区号	0~13	
2	装置地址	0~240	
3	规约	1: LFP 规约,0: DL/T667-1999(IEC6087	0-5-103) 规约
4	串口 A 波特率	0: 4800, 1: 9600	
5	串口B波特率	2: 19200, 3: 38400	
6	打印波特率	2: 13200, 3: 30400	
7	打印方式	0 为就地打印 ;1 为网络打	印
8	口令	00-99	
9	遥信确认时间1	开入量1、2确认时间(ms)	
10	遥信确认时间 2	其余开入量确认时间(ms)	
11	保护 CT 额定一次值	实际值 (安培)	
12	保护 CT 额定二次值	实际值 (安培)	
13	零序 CT 额定一次值	实际值 (安培)	
14	零序 CT 额定二次值	实际值 (安培)	
15	PT 额定一次值	实际值(KV)	
16	PT 额定二次值	实际值 (伏特)	
17	零序 PT 额定一次值	实际值 (安培)	
18	零序 PT 额定二次值	实际值 (安培)	
19	遥控跳闸保持时间1	00000~10000MS	
20	遥控合闸保持时间1	00000~10000MS	
21	遥控跳闸保持时间2	00000~10000MS	
22	遥控合闸保持时间2	00000~10000MS	
23	遥控跳闸保持时间3	00000~10000MS	
24	遥控合闸保持时间3	00000~10000MS	
25	遥控跳闸保持时间4	00000~10000MS	
26	遥控合闸保持时间4	00000~10000MS	
27	遥控跳闸保持时间5	00000~10000MS	
28	遥控合闸保持时间5	00000~10000MS	
29	二/三表法	"1"为二表法	

注意: 装置参数同定值一样重要, 请务必按实际情况整定

4.2 保护整定

中		台店	数	勘会止 ビ	夕沪
序号	定值名称	定值	整定范围	整定步长	备注
1	复合电压闭锁负序电压定值	U2zd	2~57v	0. 01V	
2	复合电压闭锁低电压定值	Ulzd	2∼100v	0.01V	
3	复合电压闭锁过流Ⅰ段定值	I1zd	0.1In∼20In	0. 01A	
4	复合电压闭锁过流Ⅱ段定值	I2zd	0.1In∼20In	0. 01A	
5	复合电压闭锁过流III段定值	I3zd	0.1In∼20In	0. 01A	
6	复合电压闭锁过流IV段定值	I4zd	0.1In∼20In	0. 01A	
7	零序电压告警定值	U0gyzd	$2\sim 100 \text{v}$	0.01V	
8	过负荷定值	Igfh	0.1In∼3In	0. 01A	
9	复合电压闭锁过流 I 段时间	T1	0∼100S	0. 01S	
10	复合电压闭锁过流Ⅱ段时间	T2	0∼100S	0. 01S	
11	复合电压闭锁过流Ⅲ段时间	Т3	0∼100S	0. 01S	
12	复合电压闭锁过流IV段时间	T4	0∼100S	0. 01S	
13	零序电压告警时间	T0u	0∼100S	0. 01S	
14	过负荷延时	Tgfh	0∼100S	0. 01S	
15	出口1	CK1	0000~1111	1	
16	出口2	CK2	0000~1111	1	
17	出口3	СКЗ	0000~1111	1	
	以下整定控制字,控制字位置	"1"相应功	能投入,置"0"相应	立功能退出	
1	复合电压闭锁过流 I 段投入	GL1	0/1		
2	复合电压闭锁过流Ⅱ段投入	GL2	0/1		
3	复合电压闭锁过流Ⅲ段投入	GL3	0/1		
4	复合电压闭锁过流IV段投入	GL4	0/1		
5	过流I段经复合电压闭锁	UBL1	0/1		
6	过流Ⅱ段经复合电压闭锁	UBL2	0/1		
7	过流III段经复合电压闭锁	UBL3	0/1		
8	过流IV段经复合电压闭锁	UBL4	0/1		
9	过流I段经方向闭锁	FBL1	0/1		
10	过流Ⅱ段经方向闭锁	FBL2	0/1		
11	过流Ⅲ段经方向闭锁	FBL3	0/1		
12	过流保护经其它侧复压闭锁	UBS	0/1		
13	PT 断线退出与电压有关保护	TUL	0/1		



第 11 章 第 26 页

AC

附图RCS-9682背板端子

0UT3	
公共1	601
遥跳1	602
遥合1	603
公共2	604
遥跳2	605
遥合2	606
公共3	607
遥跳3	608
遥合3	609
公共4	610
遥跳4	611
遥合4	612
公共5	613
遥跳5	614
遥合5	615
	616
	617
	618
信号公共	619
装置报警	620

OUT2				
٩		501		
<u> </u>		502		
Ŷ		503		
ļ		504		
Ĵ	出	505		
Ĵ		506		
Ŷ	口 2	507		
Ì	2	508		
Ĵ		509		
J		510		
		511		
ļ		512		
Ĵ	UBL1	513		
Ì	UDLI	514		
	IIDI O	515		
Ì	UBL2			
中央信号	517			
BS.	518			
ВЈ	519			
TX.	J	520		

OUT1				
Ŷ		401		
)	111	402		
	出	403		
		404		
	1	405		
J		406		
Ĵ		407		
Ĵ		408		
Ŷ	3	409		
J	3	410		
		411		
		412		
		413		
		414		
	GFH	415		
ļ	СГП	416		
远动信号	417			
BSJ	418			
ВЈЈ	419			
TJ		420		

301
302
303
304
305
306
307
308
309
310
311
312
313
314
315
316
317
318
319
320

脉冲开入公共	+24V	201
脉冲开入	1	202
脉冲开入	2	203
脉冲开入	3	204
脉冲开入	4	205
RXD	串	206
TXD	П	207
地		208
SYNA	时钟	209
SYNB	同步	210
485A	串口	211
485B	A	212
P485A	串口	213
P485B	B	214
地		215

CPU

101	Ua	Ub	输	102
103	Uc	Un	入 电	104
105	U0	U0n	压	106
107				108
109	ΙA	IA'	测量	110
111	I_B	IB'		112
113	Ic	Ic'	CT	114
115	Ia	Ia'	保	116
117	Ιb	Ib'	护	118
119	Ιc	Ic'	CT	120
121	Ιo	Ι0'		122
123				124

○ 光收

) 光发

RCS-9661/A 变压器非电量保护装置

1基本配置及规格

1.1 基本配置

RCS-9661 为变压器的非电量保护装置。装置对从变压器本体来的非电量接点(如瓦斯等)重动后发出中央信号、远动信号,并送给本装置的 CPU 作为事件记录,其中中央信号磁保持。需要直接跳闸的则另外起动本装置的跳闸继电器。同时装置还有四路不按相操作断路器的独立的跳合闸操作回路及两个电压切换回路。RCS-9661A 与 9661 的区别是有两个电压并列回路而无电压切换回路。

1.2 技术数据

直流电源: 220V, 110V 允许偏差+15%, -20%

直流功耗: 正常<35W

跳闸<50W

输出接点容量: 出口继电器接点最大导通电流为 5A

正常工作温度: -25~60℃

抗干扰及绝缘: 抗干扰能力和绝缘耐压符合标准

继电器重动时间延时:约10ms 非电量回路动作功率:约5W

2 定值整定

保护定值

序号	定值名称	定值	范围	备注		
1	冷控失电时间延时	TLKSD	0-100分			
	控制字					
1	投冷控失电	LKSD	0/1			
2	LKSD 经 YWG	YWG	0/1			
3	LKSD60 分出口	LKSD60	0/1			

装置参数

序号	定值名称	范围	备注			
1	定值区号	0~13				
2	装置地址	0~240				
3	规约	1: LFP 规:	约,0: DL/T667-1999(IEC60870-5-103)规约			
4	串口 A 波特率		0 4800 1 0600			
5	串口 B 波特率	0: 4800, 1: 9600 2: 19200, 3: 38400				
6	打印波特率					
7	打印方式	0 为就地打	丁印 ; 1 为网络打印			
8	口令	00-99				
9	遥信确认时间	开入量确认	人时间 (ms)			

3装置整体介绍

- 3.1装置正视图、背视图、结构与安装见附件开孔尺寸图
- 3.2 装置内部插件说明(正视)

F3 F2 1 2	F1 SWI4 3 4	SWI3 SWI2 5 6	SWI1 CPU 7 8	DC 9	L2 A	L1 B
-----------	-------------	------------------	-----------------	---------	---------	---------

- 1) F3 为非电量出口模件
- 2) F2 为非电量模件 2
- 3) F1 为非电量模件 1
- 4) SWI4 同 SWI1
- 5) SWI3 同 SWI1
- 6) SWI2 同 SWI1
- 7) SWI1 为不按相操作断路器的跳合闸操作回路
- 8) CPU
- 9) DC 为直流逆变电源和光耦模件
- A) L2 同 L1
- B) L1 电压切换回路(9661A中为电压并列回路)
- 3.3 背板端子定义图(背时图)
- 3.4 背板端子定义说明
- 端子 101~102 为重动继电器回路电源正。
- 端子 109~110 为重动继电器回路电源负。
- 端子 105~106 为重动继电器输入端, 当其与电源正连通时重动跳闸出口。
- 端子 111~112、113~114 为两副监视重动继电器回路直流电源是否存在,消失时继电器导通。
 - 端子115~130为8副重动跳闸继电器出口跳闸输出接点。
 - 端子 201~202 为非电量回路电源正。
 - 端子 209~210 为非电量回路电源负。
- 端子 203~204 为跳闸接点的公共端,与端子 223、224、226 构成相应非电量输入后重动输出接点提供跳闸用。
- 端子 205~206 为中央信号接点的公共端,与端子 217、219~222 构成相应非电量输入后输出接点提供中央信号。
- 端子 207、208 为遥信信号接点的公共端,与端子 225、227~230 构成相应非电量输入后输出接点提供远动信号。
- 端子 213~216、218 为非电量输入端, 当其与电源正连通时为此非电量动作, 其相应的输出、中央、遥信接点会同时动作。
 - 端子 301~330 类似与端子 201~230,仅相应端子对应的非电量定义不同,硬件结构一样。
 - 端子 402、404 为操作回路控制电源正。
 - 端子 406 为操作回路控制电源负。
- 端子 401 接断路器的合闸线圈,403 为 TWJ-用于位置指示用可与合闸线圈相连用于跳闸回路监视。
- 端子 405 接断路器的跳闸线圈, 407 为 HWJ-用于位置指示用可与跳闸线圈相连用于合闸回路 监视。
 - 端子 408 为保护跳闸输入,此输入不影响合后位置。
 - 端子 410 为手动跳闸输入, 此输入影响合后位置。
 - 端子 412 为重合闸输入,此输入不影响合后位置。
 - 端子 414 为手动合闸输入, 此输入影响合后位置。
 - 端子 409、411 为合后继电器, 当手动合闸后接通, 只有在手动分闸时才会断开。
 - 端子 413 断路器合闸压力降低输入,此时 419 与 420 导通。
 - 端子 418 断路器跳闸压力降低输入,此时 415 与 420 导通。

端子 416 断路器压力降低输入,此时 415 与 420 导通,419 和 420 导通。

当控制回路断线时端子417与420导通。

端子 421 与 423, 422 与 424, 427 与 428 为三对断路器跳闸位置接点

端子 421 与 425, 422 与 426 为两副断路器合闸位置接点

端子 429 与 430 断路器事故变位时导通保持 3 秒左右。

端子 806~808 为 RS232 串口

端子809~810为系统对时总线接口,差分输入,装置内部也可软件对时。

端子 811~812 为 RS485 串口 A 对应于程序设定 A 口。

端子813~814为RS485串口B对应于程序设定B口。

端子815为装置地。

端子901~902冷控失电跳闸接点。

端为903~904为装置报警接点。

端子 915~916 开入接点,均为 220V (110V) 光耦开入,其公共负端为 917,该端子应外接 220V 信号电源的负端。

端子915为信号复归输入。

端子 916 为装置检修状态开入,当该位投入时表明开关正在检修,此时将屏敝所有的远动功能。

端子 917~919 为保护用直流电源, 920 为装置接地。

在9661中:

端子 A01 接电源正时为切到 I 母电压,端子 A03 接电源正时为切到 II 母电压。

端子 A02、A04 为电压切换回路的电源负端。

端子 A06、A07、A12、A13 为 1 组的 I 母三相电压,端子 A05、A10、A11、A16 为 1 组的 II 母三相电压,端子 A08、A09、A14、A15 为 1 组切换后的三相电压。

端子 A18、A19、A24 为 2 组的 I 母三相电压,端子 A17、A22、A23 为 2 组的 II 母三相电压,端子 A20、A21、A26 为 2 组切换后的三相电压。

当母线失压时端子 A25 与 A30 导通。

当两母同时动作时 A27 与 A28 导通。

在96614中:

端子 A01 接电源正时为电压并列。

端子 A02 接电源正时可以进行遥控并列、遥控分列。

端子 A03、A04 分别接遥控并列、遥控分列。

端子 A06 接电源负。

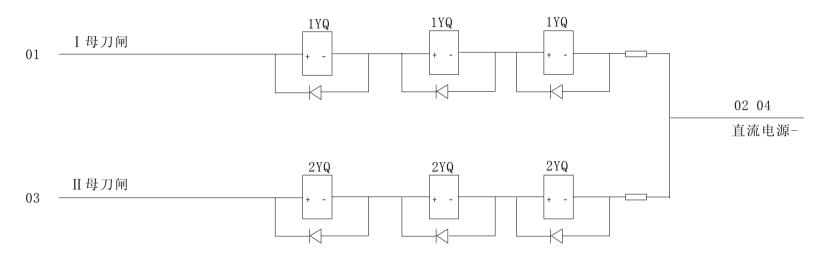
端子 A07、A09、A11、A13 为第 1 组 I 母三相电压,端子 A08、A10、A12、A14 为第 1 组 II 母三相电压。

端子 A15、A17、A19 为第 2 组 I 母三相电压,端子 A16、A18、A20 为第 2 组 II 母三相电压。

端子 A21、 A22 为第1组备用输出。

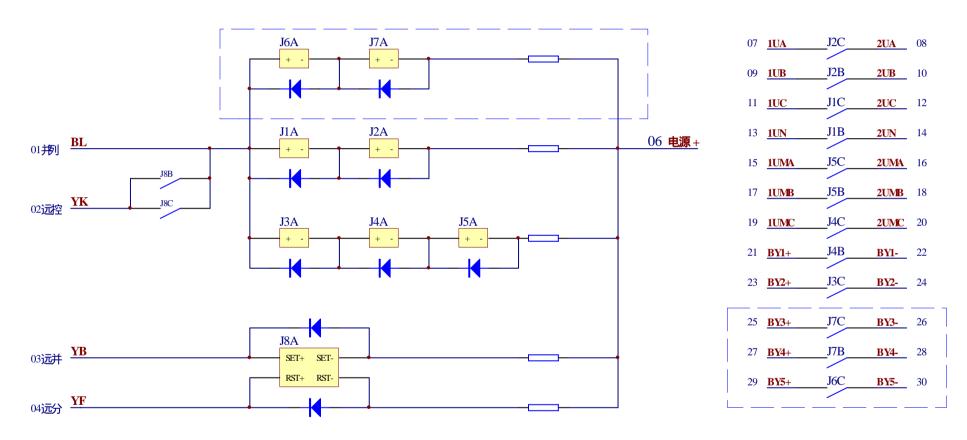
端子 A23、 A24 为第 2 组备用输出。

电压切换回路

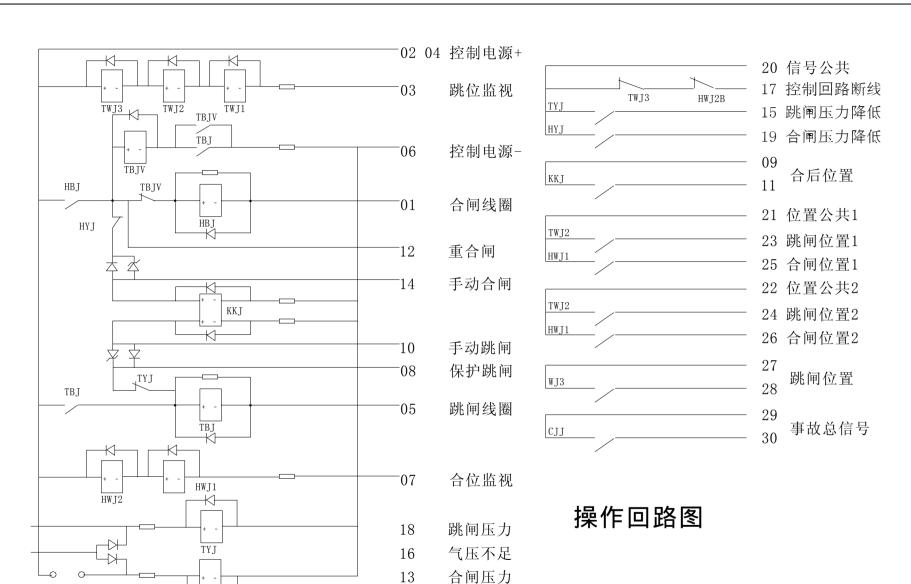


06 <u>1</u> UA1	1YQ	08 1UA	18_2UA11YQ	20 2UA	
07 1 <u>UB1</u>	1YQ	09 1UB	19 <u>2UB1</u> 1YQ	21 2UB	
12 1 <u>Uc1</u>	1YQ	14 1Uc	24 <u>2Uc1</u> 1YQ	26 2Uc	
13 1 <u>Un1</u>	1YQ	15 1Un			N 1V0 N 0V0
05 1UA2	2YQ		17 2UA2 2YQ	25 信号1+ —	
10 1 <u>UB2</u>	2YQ		22 <u>2UB2</u> <u>2YQ</u>		
11 <u>1Uc2</u>	2YQ		23 <u>2Uc2</u> 2Y0	27 信号2+ —	
16 <u>1Un2</u>	2YQ				

RCS-9661A 电压并列 回路

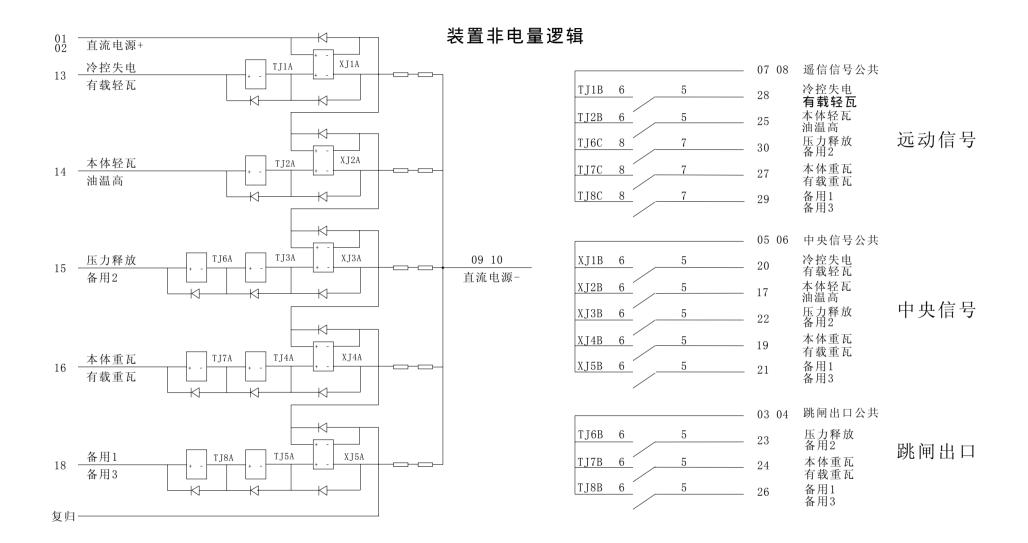


说明:虚线相对电路表示在标准装置中兼针件



第 11 章 第 34 页

НҮЈ



附图RCS-9661背板端子-1

	L1		
B01	I 母刀闸		B02
B03	II母刀闸	电源负	B04
B05	1UA2	1Ua1	B06
B07	1Ив1	1Ua	B08
B09	1UB	1UB2	B10
B11	1Uc2	1Uc1	B12
B13	1Un1	1Uc	B14
B15	1Un	1Un2	B16
B17	2Ua2	2Ua1	B18
B19	2Ив1	2Ua	B20
B21	2UB	2UB2	B22
B23	2Uc2	2Uc1	B24
B25	信号1+	2Uc	B26
B27	信号2+	同时动作	B28
B29	PT失压2	PT失压1	B30

L2			
A01	I 母刀闸		A02
A03	II 母刀闸	电源负	A04
A05	3UA2	3Ua1	A06
A07	3U _{B1}	3Ua	A08
A09	ЗИв	3U _{B2}	A10
A11	3Uc2	3Uc1	A12
A13	3Un1	3Uc	A14
A15	3Un	3U _{N2}	A16
A17	4Ua2	4Ua1	A18
A19	4UB1	4Ua	A20
A21	4UB	4UB2	A22
A23	4Uc2	4Uc1	A24
A25	信号1+	4Uc	A26
A27	信号2+	同时动作	A28
A29	PT失压2	PT失压1	A30

	DC	
Ŷ	冷控失	901
	电跳闸	902
Ŷ	装置	903
{	告警	904
		905
		906
		907
		908
		909
		910
		911
		912
		913
		914
信号	号复归	915
置检	修状态	916
光親	公共负	917
装置	昆电源-	918
装置	昆电源+	919
(GND	920

CPU		
		801
		802
		803
		804
		805
RXD		806
TXD	串	807
地	1 🏻	808
SYNA	肘钩	809
SYNB	同步	
485A	串	811
485B	A	812
P485A	串	813
P485B	B B	814
地	,	815

_		
	○ 光收	
	○ 光发	

SWI1			
701	合闸线圈	控制	702
703	TWJ-	电源正	704
705	跳闸线圈	控制 电源负	706
707	HWJ-	保护跳闸	708
709	合后。	手动跳闸	710
711	位置	重合闸	712
713	合压降低	手动合闸	714
715	跳压降低 信号	压力 降低	716
717	控制回路 断线	跳压 降低	718
719	合压降低 信号	信号 公共	720
721	位置 公共1	位置 公共2	722
723	跳闸 位置1	跳闸 位置2	724
725	合闸 位置1	合闸 位置2	726
727	跳闸位置	·—_~	728
729	事故总 信号	·—/	730

SWI2			
601	合闸线圈	控制	602
603	TWJ-	电源正	604
605	跳闸线圈	控制 电源负	606
607	HWJ-	保护跳闸	608
609	合后 0 位置	手动跳闸	610
611	位置 ↓	重合闸	612
613	合压降低	手动合闸	614
615	跳压降低 信号	压力 降低	616
617	控制回路 断线	降低	618
619	合压降低 信号	信号 公共	620
621	位置 公共1	位置 公共2	622
623	跳闸 位置1	跳闸 位置2	624
625	合闸 位置1	合闸 位置2	626
627	跳闸位置	·/	628
629	事故总 信号	<u> </u>	630

附图RCS-9661背板端子-2

SWI3

501	合闸线圈	控制	502
503	TWJ-	电源正	504
505	跳闸线圈	控制 电源负	506
507	HWJ-	保护跳闸	508
509	合后(手动跳闸	510
511	位置	重合闸	512
513	合压降低	手动合闸	514
515	跳压降低 信号	压力 降低	516
517	控制回路 断线	跳压 降低	518
519	合压降低 信号	信号 公共	520
521	位置 公共1	位置 公共2	522
523	跳闸 位置1	跳闸 位置2	524
525	合闸 位置1	合闸 位置2	526
527	跳闸位置	·	528
529	事故总 信号	·~	530

	SWI	4	
101	合闸线圈	控制	40
103	TWJ-	电源正	40
105	跳闸线圈	控制 电源负	40
107	HW.T-	保护跳闸	40

401	合闸线圈	控制	402
403	TWJ-	电源正	404
405	跳闸线圈	控制 电源负	406
407	HWJ-	保护跳闸	408
409	合后 ? 位置	手动跳闸	410
411	位置	重合闸	412
413	合压降低	手动合闸	414
415	跳压降低 信号	压力 降低	416
417	控制回路 断线	跳压 降低	418
419	合压降低 信号	信号 公共	420
421	位置 公共1	位置公 共2	422
423	跳闸 位置1	跳闸 位置2	424
425	合闸 位置1	合闸 位置2	426
427	跳闸位置		428
429	事故总 信号	·~	430

F1			
301	电源	正	302
303	跳闸出口	口公共	304
305	中央信号	号公共	306
307	遥信信-	号公共	308
309	电源	负	310
311			312
313	冷控失电 输入	本体轻瓦 输入	314
315	压力释放 输入	本体重瓦 输入	316
317	本体轻瓦 信号	备用1 输入	318
319	本体重瓦 信号	冷控失电 信号	320
321	备用1 信号	压力释 放信号	322
323	压力释放 输出	本体重瓦 输出	324
325	本体轻瓦 遥信	备用1 输出	326
327	本体重瓦 遥信	冷控失电 遥信	328
329	备用1遥 信	压力释放 遥信	330

	F2			
201	电源	正	202	
203	跳闸出	口公共	204	
205	中央信	号公共	206	
207	遥信信-	号公共	208	
209	电源	负	210	
211			212	
213	有载轻瓦 输入	油温高输入	214	
215	备用2输入	有载重瓦 输入	216	
217	油温高信号	备用3 输入	218	
219	有载重瓦 信号	有载轻 瓦信号	220	
221	备用3 信号	备用2 信号	222	
223	备用2 输出	有载重瓦 输出	224	
225	油温高遥信	备用3 输出	226	
227	有载重瓦 遥信	有载轻瓦 遥信	228	
229	有载轻 瓦遥信	备用2 遥信	230	

F3			
101	电源正	102	
103		104	
105	跳闸输入	106	
107		108	
109	电源负	110	
111	直流监视 00	112	
113	直流监视。。	114	
115	跳闸 ← / → ○	116	
117	跳闸 ← / →。	118	
119	跳闸	120	
121	跳闸 ← /→。	122	
123	跳闸 。—。 出口5	124	
125	跳闸 。—。 出口6	126	
127	跳闸 出口7 ~~~~	128	
129	跳闸 ———	130	

附图RCS-9661A背板端子-1

L1			
B01	并列	远控	B02
B03	远并	远分	B04
B05		电源负	B06
B07	1Ua	2UA	B08
B09	1UB	2UB	B10
B11	1Uc	2Uc	B12
B13	1Un	2Un	B14
B15	1Uma	2Uma	B16
B17	1Имв	2Имв	B18
B19	1Umc	2Umc	B20
B21	BY1-	BY1+	B22
B23	ВҮ2-	BY2+	B24
B25			B26
B27			B28
B29			B30

L2				
A01	并列	远控	A02	
A03	远并	远分	A04	
A05		电源负	A06	
A07	1Ua	2Ua	A08	
A09	1UB	2UB	A10	
A11	1Uc	2Uc	A12	
A13	1Un	2Un	A14	
A15	1Uma	2Uma	A16	
A17	1Имв	2Имв	A18	
A19	1Имс	2Имс	A20	
A21	BY1-	BY1+	A22	
A23	ВҮ2-	BY2+	A24	
A25			A26	
A27			A28	
A29			A30	

	DC	
Î	冷控失	901
ļ	电跳闸	902
Š	装置	903
(告警	904
		905
		906
		907
		908
		909
		910
		911
		912
		913
		914
信号	号复归	915
置检	修状态	916
	公共负	917
装置	电源-	918
	电源+	919
	GND	920

○ 光收 ○ 光发

CP.	C	
		801
		802
		803
		804
		805
RXD	١.	806
TXD	申	807
		808
SYNA	肘钳	809
SYNB	同步	
485A	串	811
485B	A	812
P485A	串	813
P485B	B B	814
地	•	815

SWI1			
701	合闸线圈	控制	702
703	TWJ-	电源正	704
705	跳闸线圈	控制 电源负	706
707	HWJ-	保护跳闸	708
709	合后 🕈	手动跳闸	710
711	位置 。	重合闸	712
713	合压降低	手动合闸	714
715	跳压降低 信号	压力 降低	716
717	控制回路 断线	跳压 降低	718
719	合压降低 信号	信号 公共	720
721	位置 公共1	位置 公共2	722
723	跳闸 位置1	跳闸 位置2	724
725	合闸 位置1	合闸 位置2	726
727	跳闸位置	·	728
729	事故总 信号	·	730

	SWI	2	
601	合闸线圈	控制	602
603	TWJ-	电源正	604
605	跳闸线圈	控制 电源负	606
607	HWJ-	保护跳闸	608
609	合后 。	手动跳闸	610
611	位置	重合闸	612
613	合压降低	手动合闸	614
615	跳压降低 信号	压力 降低	616
617	控制回路 断线	降低	618
619	合压降低 信号	信号 公共	620
621	位置 公共1	位置 公共2	622
623	跳闸 位置1	跳闸 位置2	624
625	合闸 位置1	合闸 位置2	626
627	跳闸位置	·	628
629	事故总 信号	-	630

附图RCS-9661A背板端子-2

SWI	3

501	合闸线圈	控制	502
503	TWJ-	电源正	504
505	跳闸线圈	控制 电源负	506
507	HWJ-	保护跳闸	508
509	合后 📍	手动跳闸	510
511	位置。	重合闸	512
513	合压降低	手动合闸	514
515	跳压降低 信号	压力 降低	516
517	控制回路 断线	跳压 降低	518
519	合压降低 信号	信号 公共	520
521	位置 公共1	位置 公共2	522
523	跳闸 位置1	跳闸 位置2	524
525	合闸 位置1	合闸 位置2	526
527	跳闸位置		528
529	事故总 信号	·—/	530

SWI	.4	
闸线圈	控制	40

401	合闸线圈	控制电源正	402
403	TWJ-		404
405	跳闸线圈	控制 电源负	406
407	HWJ-	保护跳闸	408
409	合后 。	手动跳闸	410
411	位置 〕	重合闸	412
413	合压降低	手动合闸	414
415	跳压降低 信号	压力 降低	416
417	控制回路 断线	跳压 降低	418
419	合压降低 信号	信号 公共	420
421	位置 公共1	位置公 共2	422
423	跳闸 位置1	跳闸 位置2	424
425	合闸 位置1	合闸 位置2	426
427	跳闸位置。。		428
429	事故总 信号	·	430

F1

	FJ		
301	电源正		302
303	跳闸出	口公共	304
305	中央信	号公共	306
307	遥信信-	号公共	308
309	电源	京 负	310
311			312
313	冷控失电 输入	本体轻瓦 输入	314
315	压力释放 输入	本体重瓦 输入	316
317	本体轻瓦 信号	备用1 输入	318
319	本体重瓦 信号	冷控失电 信号	320
321	备用1 信号	压力释 放信号	322
323	压力释放 输出	本体重瓦 输出	324
325	本体轻瓦 遥信	备用1 输出	326
327	本体重瓦 遥信	冷控失电 遥信	328
329	备用1遥 信	压力释放 遥信	330

202
204
206
208
210
212
214
216
218
220
222
224
226
228
230

F3

101	电源正	102
103		104
105	跳闸输入	106
107		108
109	电源负	110
111	直流监视。一。	112
113	直流监视。一一。	114
115	跳闸 出口1 ~	116
117	跳闸 出口2	118
119	跳闸 。—。 出口3	120
121	跳闸 。—。	122
123	跳闸 。—。 出口5	124
125	跳闸 。—。 出口6	126
127	跳闸 出口7 °—/—°	128
129	跳闸 出口8	130

RCS-9679 变压器保护装置

1基本配置及规格

1.1 基本配置

RCS-9679 为用于 66kv 或 35kv 电压等级的变压器保护装置。

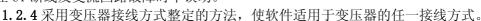
本装置包括差动速断保护,比率差动保护(采用二次谐波制动原理),高、低侧复压过流保护(各三段),10 路非电量保护(其中 6 路可直接跳闸),CT 断线判别,PT 断线判别,过负荷发信,过载闭锁有载调压,过负荷起动风冷和零序过电压报警等功能;同时装置还有三路不按相操作断路器的独立的跳合闸操作回路。

1.2 装置的性能特征

- 1.2.1 差动速断及比率差动保护性能
 - a) 差动速断保护实质上为反应差动电流的过 电流继电器,用以保证在变压器内部发生严 重故障时快速动作跳闸,典型出口动作时间 小于 15ms。
 - b) 比率差动保护的动作特性如图,能可靠躲过 外部故障时的不平衡电流。

其中: Id 为动作电流, Ir 为制动电流, Icdqd 为差动电流起动值, Kbl 为比率差动制动系数, Ie 为变压器的额定电流, 图中阴影部分为保护动作区。

- 1.2.2 采用软件调整变压器各侧电流的平衡系数方法, 把各侧的额定电流都调整到保护装置的额定工作电流 $I_N(I_N=5A$ 或 $I_A)$ 。
- 1.2.3 采用可靠的 CT 断线报警闭锁功能,保证装置在 CT 断线及交流回路故障时不误动。



1.2.5 本装置算法的突出特点是在较高采样率的前提下,保证了在故障全过程对所有继电器的并行实时计算,装置有很高的固有可靠性及动作速度。



1.3.1 额定数据

直流电源: 220V, 110V 允许偏差+15%, -20%

交流电压: $100/\sqrt{3}\,\text{V}$, 100V

交流电流: 5A, 1A 频 率: 50Hz

1.3.2 功耗

交流电压: 0.5VA/相

交流电流: <1VA / 相(I_N=5A)

<0.5VA/相((IN=1A)

直 流: 正常<35W 跳闸<50W

1.3.3 主要技术指标

1.3.3.1 差动保护

① 整组动作时间

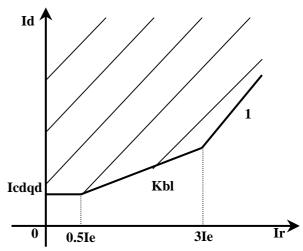
差动速断 <15ms(1.5 倍整定值)

比率差动 <20ms (2 倍整定值, 无涌流制动情况下)

② 起动元件

差流电流起动元件, 整定范围为 0.3Ie~1.5Ie, 级差 0.01Ie(Ie 为被保护变压器的额定电流)

③ 变压器各侧电流的平衡系数调整通过软件实现,对 Y 侧最大平衡系数应小于 2.3,对 \triangle 侧最大平衡系数应小于 4。



- ④ 差动速断保护整定范围为 3~14Ie。
- ⑤ CT 断线可通过整定控制字选择闭锁比率差动保护出口或仅发报警信号。
- ⑥ 电流定值误差<5%
- ⑦ 比率差动制动系数 0.3~0.75 可调
- ⑧ 二次谐波制动系数 0.1~0.35 可调
- 1.3.3.2 后备保护

电流定值: 0.1In~20In

电压定值: 2~100V

定值误差: <5%

时间定值误差: <1%整定值+20ms

- 1.3.3.3 非电量保护
- ① 继电器重动时间延时:约 10ms
- ② 继电器重动动作功率:额定电压下约 5W
- ③ 非电量保护的延时时间可达 100 分钟,时间误差<1%整定值+20ms。
- 1.3.3.4 输出接点容量

出口继电器接点最大导通电流为 5A。

1.3.3.5 允许环境温度

正常工作温度 -25~+60℃

- 1.3.3.6 抗干扰性能符合国际
- 1.3.3.7 绝缘耐压标准满足

2装置原理

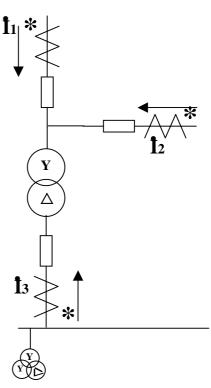
- 2.1 电量保护
- 2.1.1 硬件配置及逻辑框图见附图 RCS-9679
- 2.1.2 模拟量输入

如图 2.1 输入 I1、I2、I3 三侧电流和低压侧电压,由 (I1+I2+I3) 构成差动电流,作为差动继电器的动作量;由 (I1+I2) 构成高压侧后备保护的动作量。高、低压侧的复压过流中的复合电压取自低压侧母线 PT。在本装置内,变压器各侧电流存在的相位差由软件自动进行校正。变压器各侧的电流互感器均采用星形接线,各侧电流方向均指向变压器。各侧电流的平衡系数调整通过软件完成,不需外接中间电流互感器。

2.1.3 软件说明

1)保护总体流程(图 2.1.3)

保护正常进行在主程序,进行通信及人机对话等工作,间隔一段时间(1.667ms)产生一次采样中断。采样部分通过 AD 采样,进行数字滤波及预处理过程,形成保护判别所需的各量。若保护起动元件动作,则进入保护继电器动作测量程序。首先测量比率制动特性的差动继电器是否动作,若动作,则再经涌流判别元件(二次谐波原理),以区分是故障还是励磁涌流。比率差动继电器动作后若未被涌流判别元件闭锁,则再进入 CT 断线瞬时判别程序,



以区分内部短路故障和 CT 断线。差动速断继电器的动作测量则相应简单,它实质上是一个差动电流过流继电器,不需经过任何涌流闭锁判别和 CT 断线判别环节。高压侧复压过流保护,电流为 (I_1+I_2) ,电压取自低压母线 PT。

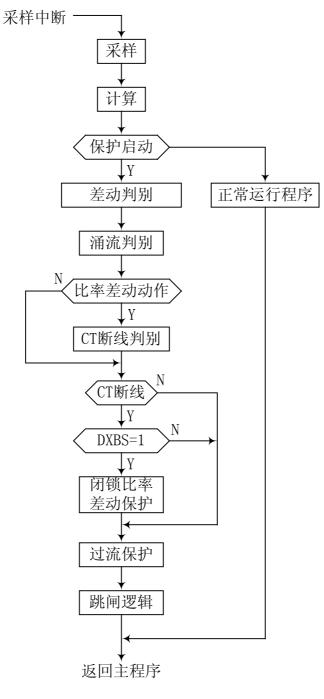


图2.1.3

2) 保护起动元件

若三相差动电流最大值大于差动电流起动定值或各侧电流的最大值大于相应的过电流定值, 起动元件动作,在起动元件动作后展宽 500ms,保护进入故障测量计算程序。

3) 比率差动元件

装置采用三折线比率差动原理,其动作方程如下:

$$\begin{split} I_{d} > I_{cdqd} & I_{r} \leq 0.5I_{e} \\ I_{d} - I_{cdqd} > K_{bl} * (I_{r} - 0.5I_{e}) & 0.5I_{e} < I_{r} \leq 3I_{e} \\ I_{d} - I_{cdqd} - K_{bl} * 2.5I_{e} > I_{r} - 3I_{e} & I_{r} > 3I_{e} \end{split}$$

其中:

 K_{μ} 为比率制动系数

 I_{cdad} 为差动电流起动定值

$$I_d = |i_1 + i_2 + i_3|$$

$$I_r = 0.5(|I_1| + |I_2| + |I_3|)$$

由于变压器各侧电流经软件进行 Y / △调整,采用全星形接线方式。采用全星形接线方式对减小电流互感器的二次负荷和改善电流互感器的工作性能有很大好处。

4) 二次谐波制动

比率差动保护利用三相差动电流中的二次谐波作为励磁涌流闭锁判据。其动作方程如下:

$$I_{d2\phi} > K_{xb} * I_{d\phi}$$

式中 $I_{d2\phi}$ 为 A、B、C 三相差动电流中的二次谐波, $I_{d\phi}$ 为对应的三相差动电流中的基波, K_{xb} 为二次谐波制动系数。保护采用按相闭锁的方式。

5) 差动速断保护

当任一相差动电流大于差动速断整定值时瞬时动作于出口继电器。

- 6) CT 断线报警及闭锁比率差动保护设有延时 CT 断线报警及瞬时 CT 断线闭锁或报警功能。
- i)延时 CT 断线报警在保护采样程序中进行,当满足以下两个条件中的任一条件,且时间超过 10 秒时发出 CT 断线告警信号,但不闭锁比率差动保护。这也兼起保护装置交流采样回路的自检功能。
 - a)任一相差流大于 I_{hi} 整定值
 - b) $d_{i2} > \alpha + \beta d_{i \max}$

其中: d_{ij} 为差流的负序电流

 d_{imax} 为三相差流的最大值

α 为固定门槛值

β为某一比例系数

- ii)瞬时 CT 断线报警在故障测量程序中进行,满足下述任一条件不进行该 CT 断线判别:
 - a) 起动前某侧最大相电流小于 0.2Ie,则不进行该侧 CT 断线判别
 - b) 起动后最大相电流大于 1.2 Ie
 - c) 起动后任一侧电流比起动前增加

只有在比率差动元件动作后,才进入瞬时 CT 断线判别程序,这也防止了瞬时 CT 断线的误闭锁。

某侧电流同时满足下列条件认为是 CT 断线:

- a) 只有一相电流为零
- b) 其它二相电流与起动前电流相等

通过整定控制字选择,瞬时CT断线判别动作后可只发报警信号或闭锁比率差动保护出口。

7) 差动保护动作跳各侧断路器,装置出口为跳闸出口2(CK2),用于跳开变压器各侧断路器。

8) 复合电压闭锁过流保护

本装置为变压器高、低压侧各设三段复合电压闭锁过流保护,每段均为一个时限,各段电流及时间定值均可独立整定,分别设置整定控制字控制各段保护的投退。

复压动作判据如下:

1)
$$U_2 = (U_{ab} + e^{-j60^\circ} * U_{bc})/3 > U_{27d}$$

2) $U_{\phi\phi \min} < U_{Lzd}$

满足上述两个条件之一,则复合电压动作。

保护出口采用跳闸矩阵方式,用户可依规程作出相应的整定。

9) 零序过电压报警

由于变压器低压侧为不接地系统,若发生单相接地故障,则会出现零序过电压。本装置设有

零序过电压报警信号,取低压母线 PT(零序电压由自产得到, $U0 = \frac{Ua + Ub + Uc}{\sqrt{3}}$),动作后报 运行异常信号(B,J,J 动作)。

10) 过负荷, 启动风冷, 过载闭锁有载调压

装置设有三个定值分别对应这三个功能,均取低压侧三相电流的最大值作为判别,过负荷动作后给出一付过负荷报警接点;启动风冷动作后给出一付常开接点;过载闭锁有载调压后动作后给出一副接点,这副接点可通过跳线选择常开或常闭。

11) PT 断线

PT 断线判据如下(在起动元件不动作的情况下):

- a) 任一线电压小于 30 伏, 而低压侧任一相电流大于 0.06 In。
- b) 负序电压 3U2 大于 8 伏。

满足上述任一条件后延时 10 秒报母线 PT 断线,发出运行异常告警信号,待电压恢复正常后保护也自动恢复正常。在断线期间,根据整定控制字选择是退出经复合电压闭锁的各段过流保护还是暂时取消复合电压闭锁。

12)装置告警

当检测到装置本身硬件故障时,发出装置故障报警信号(BSJ 继电器返回),闭锁整套保护(只闭锁差动保护和过流保护,不闭锁非电量保护)。硬件故障包括: RAM、EPROM、定值出错和出口三极管长期导通。

当检测到下列故障时,发出运行异常信号(BJJ继电器动作):

- a) 过负荷
- b) PT 断线
- c) 低压侧零序过电压
- d) CT 告警
- e)CT 断线(可经控制字选择是否闭锁比率差动保护)
- 2.1.4 定值整定及用户选择
- 1) 定值整定
- 例: 已知变压器参数如下: 变压器容量=31.5MVA 38.5±2×2.5% / 11 千伏 Yo/△-11

变压器的主接线方式为内桥接线如图则表 2.1 中系统参数整定如下:变压器容量 S=31.5MVA

高压侧额定电压 U_{IN}=38.5kV

低压侧额定电压 U_{3N}=11kV

二次额定电压 U2= 57.7V

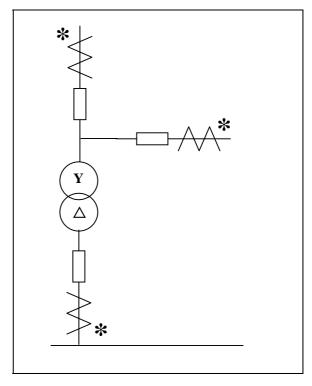
接线方式 KMODE=01

其中接线方式 KMODE 的整定对应如下:

Y / Y-12	00 / 10
Y / Δ -11	01 / 11
Υ / Δ-1	02 / 12
$\Delta / \Delta = 0$	03 / 13

其中十位数 0 表示 CT 接成全星形,由程序进行 Y / Δ 转换,1 表示 CT 在装置外部进行 Y / Δ 转换。

2) 若保护只用两侧(即主接线不是内桥接线),可将第二侧 CT 一次额定值置成 0,并将该侧电流输入短接,实现两侧差动。



3) 装置通过变压器容量,变压器各侧额定电压和各侧 CT 变比及接线方式的整定,装置自动进行各侧平衡系数的计算,通过软件进行 Y / Δ 转换及平衡系数调整。平衡系数的内部算法如下: 以 Kmode=1 为例

对于变压器 Y 接线侧
$$K_{ph1}=\frac{U_{1n}\times CT_{11}}{S}$$
 $K_{ph2}=\frac{U_{2n}\times CT_{21}}{S}$ 对于变压器 Δ 接线侧 $K_{ph3}=\frac{\sqrt{3}\times U_{3n}\times CT_{31}}{S}$

若报"平衡系数错",这说明平衡系数太大,最好改变CT变比以满足要求。这样更能保证差动保护的性能。

- 4) 比率差动元件的起动值一般取变压器额定电流的 30%。
- 5) 差动速断元件按躲过变压器的励磁涌流,最严重外部故障时的不平衡电流及电流互感器饱和等整定。
- 6)冷控失电时间延时为冷控失电后保护延时跳闸时间,以分钟为单位整定;具体动作逻辑见逻辑框图。

7) 保护运行时控制字的说明

运行方式控制字在定值整定时输入,用作保护运行功能的切换。其中断线闭锁(DXBS)控制字投入后,一旦瞬时 CT 断线判别元件动作,则闭锁比率差动保护出口,其它保护元件正常运行,正常运行灯不熄灭。**比率差动保护出口闭锁后,将一直保持,报警灯不熄灭,直到按面板上的"复位"键,使装置复位。**反之,若 DXBS 控制字整定为"0",则瞬时 CT 断线判别元件动作后仅发告警信号,所有保护元件均正常运行。

丰	2	1	系统参数
7.	۷.	-1	尔红沙囡

1	变压器容量	S	MVA	
2	高侧额定电压	U1N	KV	
3	低侧额定电压	U3N	KV	
4	二次额定电压	U2	V	
5	变压器接线方式	KMODE		

表 2.2 差动保护定值

1	高压侧 CT 一次额定值	CT11	KA	
2	高压侧 CT 二次额定值	CT12	5/1 安培	
3	桥侧 CT 一次额定值	CT21	KA	
4	桥侧 CT 二次额定值	CT22	5/1 安培	
5	低压侧 CT 一次额定值	CT31	KA	
6	低压侧 CT 二次额定值	CT32	5/1 安培	
7	差动电流起动值	Icdqd	0.3∼1.5Ie	
8	差动速断定值	Isdzd	3∼14Ie	
9	比率差动制动系数	Kb1	0.3~0.75	
10	二次谐波制动系数	Kxb	$0.1 \sim 0.35$	
11	CT 报警门槛值	Ibj	0.05∼0.2Ie	
12	冷控失电时间延时	Tlksd	0~100	分钟
以下さ	b整定控制字 SWn,当该位置'	'1"时相应功能投	と入,置"0"相应	功能退出
1	投差动速断	CDSD		
2	投比率差动	BLCD		
3	CT 断线闭锁比率差动保护	DXBS		
4	投冷控失电	LKSD		
5	冷控失电经油温高开放	YWG		
6	冷控失电60分钟出口	LKSD60		

2.2 后备保护定值

1	复压闭锁负序电压定值	U2zd	伏特	
2	复压闭锁低电压定值	ULzd	伏特	

2	立厅侧有厅 法冰 I 矾ウ体	CT1 1	수 1수	
3	高压侧复压过流Ⅰ段定值	GI1zd	安培	
4	高压侧复压过流Ⅱ段定值	GI2zd	安培	
5	高压侧复压过流Ⅲ段定值	GI3zd	安培	
6	高压侧复压过流 I 段延时	GT1zd	秒	
7	高压侧复压过流Ⅱ段延时	GT2zd	秒	
8	高压侧复压过流III段延时	GT3zd	秒	
9	低压侧复压过流 I 段定值	DI1zd	安培	
10	低压侧复压过流II段定值	DI2zd	安培	
11	低压侧复压过流III段定值	DI3zd	安培	
12	低压侧复压过流 I 段延时	DT1zd	秒	
13	低压侧复压过流Ⅱ段延时	DT2zd	秒	
14	低压侧复压过流Ⅲ段延时	DT3zd	秒	
15	过负荷电流定值	Igfh	安培	
16	过负荷时间定值	Tgfh	秒	
17	起动通风电流定值	Iqdtf	安培	
18	起动通风时间定值	Tqdtf	秒	
19	过载闭锁调压电流定值	Ibsty	安培	
20	过载闭锁调压时间定值	Tbsty	秒	
21	零序过电压告警定值	U0gyzd	伏特	
22	零序过电压告警延时	T0u	秒	
23	跳闸出口1	CK1		
24	跳闸出口 2	CK2		
25	跳闸出口3	CK3		
以下	内整定控制字 SWn,当该位置"	1"时相应功能投	入,置"0"相应	功能退出
1	高压侧过流 I 段投入	GL1		
2	高压侧过流 II 段投入	GL2		
3	高压侧过流Ⅲ段投入	GL3		
4	高压侧过流I段经复压闭锁	UBGL1		
5	高压侧过流II段经复压闭锁	UBGL2		
6	高压侧过流Ⅲ段经复压闭锁	UBGL3		
7	低压侧过流 I 段投入	DL1		
8	低压侧过流Ⅱ段投入	DL2		
9	低压侧过流Ⅲ段投入	DL3		
10	低压侧过流Ⅰ段经复压闭锁	UBDL1		
11	低压侧过流Ⅱ段经复压闭锁	UBDL2		
12	低压侧过流Ⅲ段经复压闭锁	UBDL3		
13	PT 断线时退出与电压有关段			
	的电流保护			
		I.	I .	ı

2.3 装置参数

位置	名称	范围	备注
1	保护定值区号	0~13	
2	装置地址	0~240	
3	规约	1: LFP 规约,0: DL/T667-1999(IEC608	370-5-103) 规约
4	串口A波特率	0: 4800, 1: 9600	
5	串口B波特率	2: 19200, 3: 38400	
6	打印波特率	2: 19200, 3: 30400	
7	打印方式	0 为就地打印 ; 1 为网络	打印
8	口令	00-99	
9	遥信确认时间	(ms)	

2.1.5 跳闸逻辑矩阵

本装置中差动保护动作则跳出口 2(用于跳开变压器各侧开关),后备保护跳闸方式采用整定方式,即哪个保护动作,跳何出口可以按需自由整定。一般:出口 1 用于跳变压器低压侧分段开关,出口 2 用于跳开变压器各侧开关,出口 3 用于跳变压器低压侧出口开关。跳闸矩阵如下:

位数	5	4	3	2	1	0
	DL3	DL2	DL1	GL3	GL2	GL1
出口 1 (CK1)	0	0	1	0	0	1
出口 2(CK2)	1	0	0	1	0	0
出口 3 (CK3)	0	1	0	0	1	0

其中: 行表示保护元件, 列表示跳闸出口

整定方法: 在保护元件与所跳开关交叉的空格处填 1, 其它空格填 0。则可得到跳闸方式。整定时将上述从第 5 位到第 0 位 6 个二进制数依次填入即可。

例如: GL1 和 DL1 跳出口 1(低压侧分段开关)

GL2 和 DL2 跳出口 3(变压器低压侧出口开关)

GL3 和 DL3 跳出口 2(跳开变压器各侧开关)

则可得:

出口 1=001001

出口 2=100100

出口 3=010010

2.2 非电量保护

装置对从变压器本体来的非电量接点(如瓦斯等)重动后发出中央信号、远动信号,并送给 CPU 作为事件记录,需要延时跳闸的,则由 CPU 延时后跳闸。其中中央信号磁保持,需直接跳闸的则另外起动本装置的跳闸继电器。逻辑框图见附图。

2.3 操作回路

本装置还包括三个完全独立的不按相操作的断路器跳、合闸操作回路。

3装置整体介绍

- 3.1 装置正视图见附件开孔尺寸图
- 3.2 装置背视图见附件开孔尺寸图
- 3.3 结构与安装见附件开孔尺寸图
- 3.4装置内部插件说明(正视)

F3 F2 F1 SWI3 SWI2 SWI1 OUT2 OUT1 DC CPU AC 1 2 3 4 5 6 7 8 9 A B

- 1) F3 为非电量出口模件
- 2) F2 为非电量模件 2
- 3) F1 为非电量模件 1
- 4) SWI3同SWI1
- 5) SWI2 同 SWI1
- 6) SWI1 为不按相操作断路器的跳合闸操作回路
- 7) OUT2 同 OUT1
- 8) 0UT1 为装置出口跳闸及信号模件
- 9) DC 为直流逆变电源和光耦模件
- A) CPU
- B) AC 为电压, 电流变换模件
- 3.5 背板端子定义

端子 101~102 为重动继电器回路电源正。

端子 109~110 为重动继电器回路电源负。

端子 105~106 为重动继电器输入端, 当其与电源正连通时重动跳闸出口。

端子 111~112、113~114 为两副监视重动继电器回路直流电源是否存在,消失时继电器导通。

端子 115~130 为 8 副重动跳闸继电器出口跳闸输出接点。

端子 201~202 为非电量回路电源正。

端子 209~210 为非电量回路电源负。

端子 203~204 为跳闸接点的公共端,与端子 223、224、226 构成相应非电量输入后重动输出接点提供跳闸用。

端子 205~206 为中央信号接点的公共端,与端子 217、219~222 构成相应非电量输入后输出接点提供中央信号。

端子 207、208 为遥信信号接点的公共端,与端子 225、227~230 构成相应非电量输入后输出接点提供远动信号。

端子 213~216、218 为非电量输入端,当其与电源正连通时为此非电量动作,其相应的输出、中央、遥信接点会同时动作。

端子 301~330 类似与端子 201~230, 仅相应端子对应的非电量定义不同, 硬件结构一样。

端子 402、404 为操作回路控制电源正。

端子 406 为操作回路控制电源负。

端子 401 接断路器的合闸线圈, 403 为 TWJ-用于位置指示用可与合闸线圈相连用于跳闸回路 监视。

端子 405 接断路器的合闸线圈,407 为 HWJ-用于位置指示用可与跳闸线圈相连用于合闸回路 监视。

端子 408 为保护跳闸输入,此输入不影响合后位置。

端子 410 为手动跳闸输入,此输入影响合后位置。

端子 412 为重合闸输入,此输入不影响合后位置。

端子 414 为手动合闸输入, 此输入影响合后位置。

端子 409、411 为合后继电器, 当手动合闸后接通, 只有在手动分闸时才会断开。

端子 413 断路器合闸压力降低输入,此时 419 与 420 导通。

端子 418 断路器跳闸压力降低输入,此时 415 与 420 导通。

端子 416 断路器压力降低输入,此时 415 与 420 导通,419 和 420 导通。

当控制回路断线时端子 417 与 420 导通。

端子 421 与 423, 422 与 424, 427 与 428 为三对断路器跳闸位置接点

端子 421 与 425, 422 与 426 为两副断路器合闸位置接点

端子 429 与 430 断路器事故变位时导通保持 3 秒左右。

端子 701、703 为一副冷控失电的跳闸接点。

端子 705~706 和 707~708 为跳闸出口 1 两副跳闸接点。

端子 709~710、711~712、713~714 和 715~716 为跳闸出口 2 的四副跳闸接点。

端子 717~718、719~720 为跳闸出口 3 的两副跳闸接点。

端子 721~722 为变压器过载闭锁有载调压后动作后给出一副接点,这副接点可通过跳线选择常开或常闭。当连在"11"上时为常开,连在"11"上时为常闭接点。

端子 723~724 为装置通风启动后给出一副接点。

端子 725~726 为装置过负荷动作后给出一副接点。

端子 $727\sim728$ 、 $729\sim728$ 、 $730\sim728$ 为中央信号,分别为:装置故障 BSJ(包括直流消失),装置报警 BJJ,装置动作 TXJ。

端子 827~828、829~828、830~828 为远动信号,当保护单元与监控单元必须独立配置时,可与监控单元的遥信单元相接口,用来反映本装置的基本运行情况,分别为:装置故障 BSJ(包括直流消失),装置报警 BJJ,装置动作 TJ。

端子 913~916 为开入接点,均为 220V (110V) 光耦开入,其公共负端为 917,该端子应外接 220V (110V) 信号电源的负端。

端子913为差动保护投入。

端子915为过流保护投入。

端子915为信号复归输入。

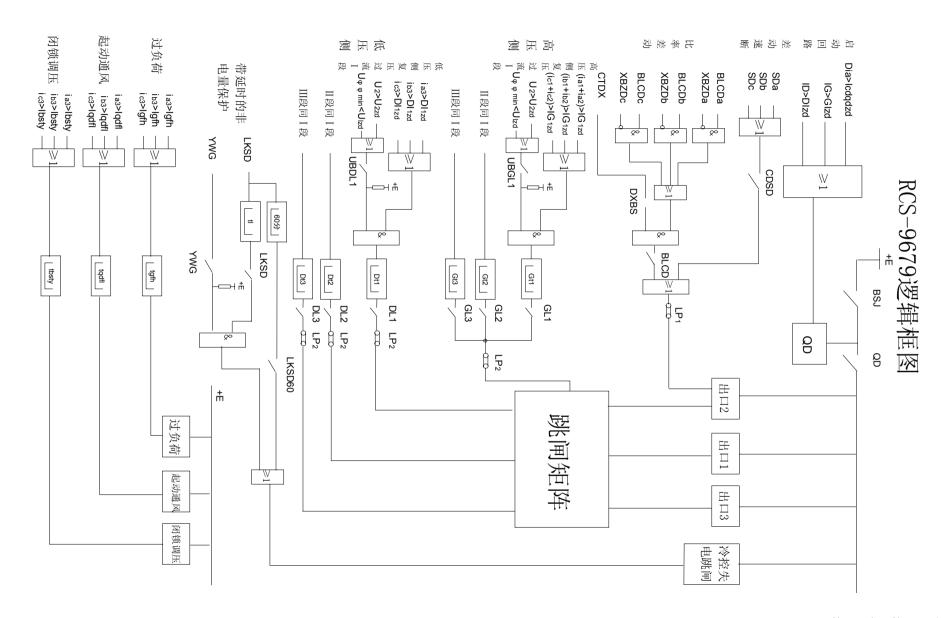
端子 916 为装置检修状态开入,当该位投入时表明开关正在检修,此时将屏敝所有的远动功能。

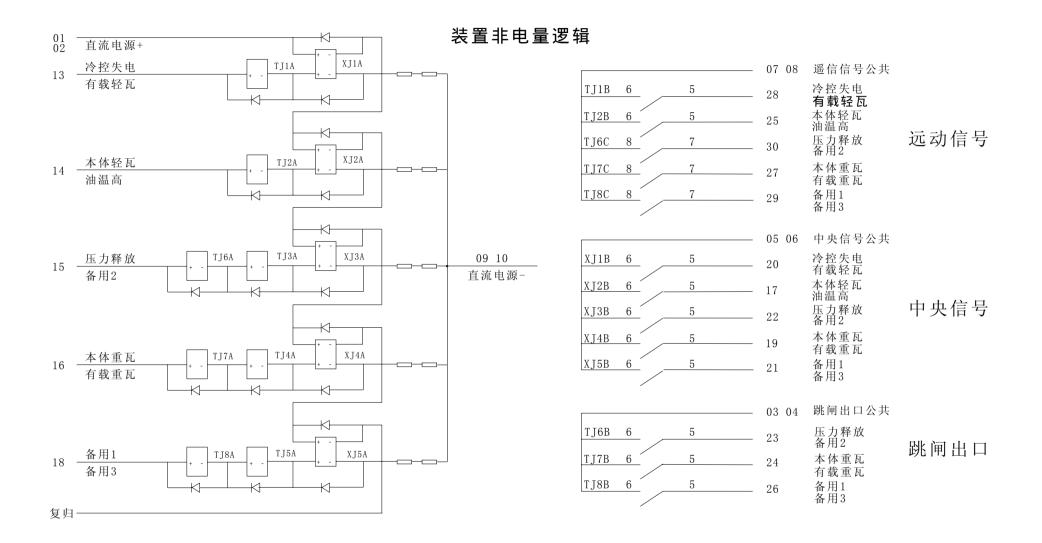
端子 918~919 为保护用直流电源, 320 为装置接地。

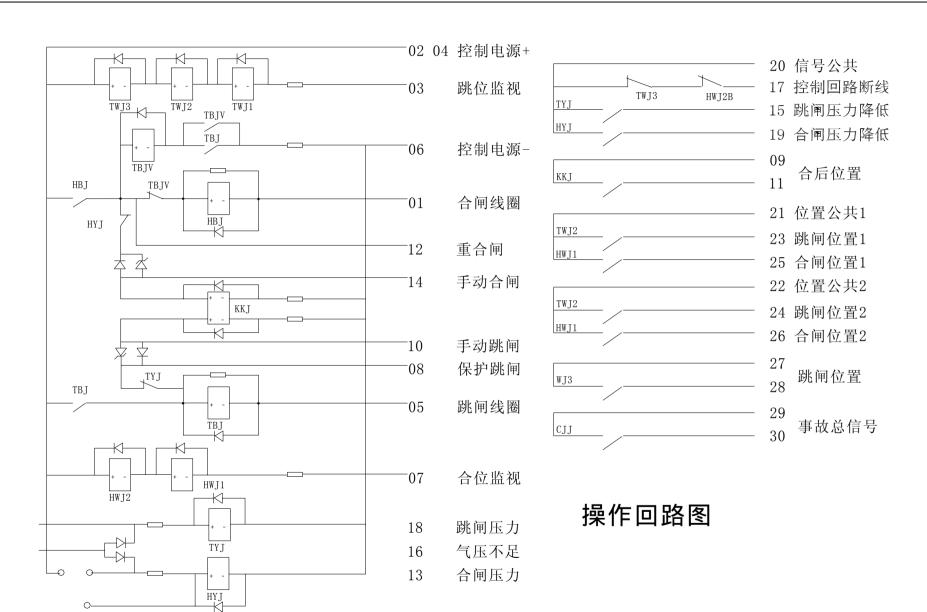
端子 A06~A08 为 RS232 串口

南瑞继保电气有限公司

- 端子 A09~A10 为系统对时总线接口,差分输入,装置内部也可软件对时。端子 A11~A12 为 RS485 串口 A 对应于程序设定 A 口。
- 端子 A13~A14 为 RS485 串口 B 对应于程序设定 B 口。
- 端子 A15 为装置地。
- 端子B01~B04为低压侧母线电压星形输入。
- 端子 B07~B12 为高压侧三相电流输入。
- 端子 B13~B18 为桥侧三相电流输入。
- 端子 B19~B24 为低压侧三相电流输入。







附图RCS-9679背板端子-1

AC	CPU	DC	
AC	CFU	DC _	901
			902
			903
			904
			905
	A01		906
	A02		907
	A03		908
BO1 UA UB 低压 BO2	A04		909
BO3 Uc Un 侧母 线电	A05		910
图05 压 图06	RXD 串 A06		911
BO7 IA1 IA1' 高 BO8	I XD HOT	10 34 -1 /0 13.	912
B09 IB1 IB1' 压 B10	地 HA08	投差动保护	913
B11 Ic1 Ic1 侧CTB12	SYNA 时钟 A09 SYNB 同步 A10	投过流保护	914
B13 IA2 IA2' 析 B14	51115 ///	信号复归 置检修状态	915 916
B15 1B2 1B2′ 侧CTB16	40ED 140	担心 15 V(心) 光耦公共负	917
B17 Ic2 Ic2' B18 B19 IA3 IA3' 低 B20	485B A A12 P485A ^串 A13	装置电源-	918
B19 IA3 IA3' 低 B20 B21 IB3 IB3' 压 B22	P485B A14	装置电源+	919
B23 IC3 IC3 则CTB24	地 A15	地	920
<u> </u>	, ,,,,,	〇 光	收发

	OU'	Γ1	
801	冷控 失电		802
803	跳闸		804
805	跳闸 出口1	·	806
807	跳闸 出口1	·/-	808
809	跳闸 出口2	·-/-	810
811	跳闸 出口2	·/	812
813	跳闸 出口2	·-/	814
815	跳闸 出口2	·/	816
817	跳闸 出口3	·-/	818
819	跳闸 出口3	·—/	820
821	闭锁有 载调压	·~	822
823	通风 启动	·	824
825	过负 荷	·—/	826
827	装置 闭锁	远动信号 公共	828
829	装置 动作	装置 异常	830

OUT2			
701	冷控 失电		702
703	天屯 跳闸		704
705	跳闸 出口1	·-/	706
707	跳闸 出口1	·/	708
709	跳闸 出口2	·/	710
711	跳闸 出口2	·/	712
713	跳闸 出口2	·/~	714
715	跳闸 出口2	·-/~	716
717	跳闸 出口3	·/~	718
719	跳闸 出口3	·-/	720
721	闭锁有 载调压	~~·	722
723	通风 启动	·/	724
725	过负 荷	·-/~	726
727	装置 闭锁	中央信号 公共	728
729	装置 动作	装置 异常	730

	SW]	[1	
601	合闸线圈	控制	602
603	TWJ-	电源正	604
605	跳闸线圈	控制 电源负	606
607	HWJ-	保护跳闸	608
609	合后 ?	手动跳闸	610
611	位置	重合闸	612
613	合压降低	手动合闸	614
615	跳压降低 信号	压力 降低	616
617	控制回路 断线	跳压 降低	618
619	合压降低 信号	信号 公共	620
621	位置 公共1	位置 公共2	622
623	跳闸 位置1	跳闸 位置2	624
625	合闸 位置1	合闸 位置2	626
627	跳闸位置	·~	628
629	事故总 信号	·~	630

图RCS-9679背板端子-2

SWI2

501	合闸线圈	. 控制 电源正	502
503	TWJ-		504
505	跳闸线圈	控制 电源负	506
507	HWJ-	保护跳闸	508
509	合后。	手动跳闸	510
511	位置 〕	重合闸	512
513	合压降低	手动合闸	514
515	跳压降低 信号	压力 降低	516
517	控制回路 断线	跳压 降低	518
519	合压降低 信号	信号 公共	520
521	位置 公共1	位置 公共2	522
523	跳闸 位置1	跳闸 位置2	524
525	合闸 位置1	合闸 位置2	526
527	跳闸位置	·—/	528
529	事故总 信号	·—/—	530

			附图
	SWI	3	
401	合闸线圈	控制	402
403	TWJ-	电源正	404
405	跳闸线圈	控制 电源负	406
407	HWJ-	保护跳闸	408
409	合后 📍	手动跳闸	410
411	位置。	重合闸	412
413	合压降低	手动合闸	414
415	跳压降低 信号	压力 降低	416
417	控制回路 断线	跳压 降低	418
419	合压降低 信号	信号 公共	420

2M13			
401	合闸线圈	控制	402
403	TWJ-	电源正	404
405	跳闸线圈	控制 电源负	406
407	HWJ-	保护跳闸	408
409	合后 ↑	手动跳闸	410
411	位置。	重合闸	412
413	合压降低	手动合闸	414
415	跳压降低 信号	压力 降低	416
417	控制回路 断线	跳压 降低	418
419	合压降低 信号	信号 公共	420
421	位置 公共1	位置公 共2	422
423	跳闸 位置1	跳闸 位置2	424
425	合闸 位置1	合闸 位置2	426
427	跳闸位置。。		428
429	事故总 信号	·—/—	430

F1			
301	电源	正	302
303	跳闸出!	口公共	304
305	中央信号	号公共	306
307	遥信信	号公共	308
309	电源	京 负	310
311			312
313	冷控失电 输入	本体轻瓦 输入	314
315	压力释放 输入	本体重瓦 输入	316
317	本体轻瓦 信号	备用1 输入	318
319	本体重瓦 信号	冷控失电 信号	320
321	备用1 信号	压力释 放信号	322
323	压力释放 输出	本体重瓦 输出	324
325	本体轻瓦 遥信	备用1 输出	326
327	本体重瓦 遥信	冷控失电 遥信	328
329	备用1遥 信	压力释放 遥信	330

201	电源	正	202
203	跳闸出!	口公共	204
205	中央信号	号公共	206
207	遥信信	号公共	208
209	电源	负	210
211			212
213	有载轻瓦 输入	输入	214
215	备用2输入	有载重瓦 输入	216
217	油温高信号	备用3 输入	218
219	有载重瓦 信号	有载轻 瓦信号	220
221	备用3 信号	备用2 信号	222
223	备用2 输出	有载重瓦 输出	224
225	油温高遥信	备用3 输出	226
227	有载重瓦 遥信	有载轻瓦 遥信	228
229	备用3 遥信	备用2 遥信	230

F2

F3			
101	电源正	102	
103		104	
105	跳闸输入	106	
107		108	
109	电源负	110	
111	直流监视。一个	112	
113	直流监视。一〇一。	114	
115	跳闸 出口1	116	
117	跳闸 出口2 一/	118	
119	跳闸 ———。 出口3	120	
121	跳闸 出口4 ~	122	
123	跳闸 出口5	124	
125	跳闸 出口6	126	
127	跳闸 出口7 ~~~	128	
129	跳闸 出口8	130	